

日 本 国 特 許 庁
PATENT OFFICE
JAPANESE GOVERNMENT

1c893 U.S. PTO
09/661994
09/14/00

別紙添付の書類に記載されている事項は下記の出願書類に記載されている事項と同一であることを証明する。

This is to certify that the annexed is a true copy of the following application as filed with this Office.

出 願 年 月 日

Date of Application:

1999年 9月17日

出 願 番 号

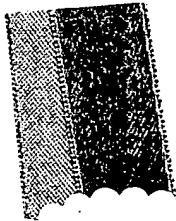
Application Number:

平成11年特許願第264658号

出 願 人

Applicant (s):

ソニー株式会社

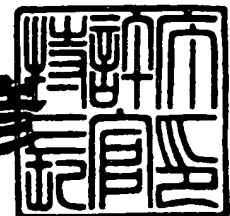


CERTIFIED COPY OF
PRIORITY DOCUMENT

2000年 6月29日

特許庁長官
Commissioner,
Patent Office

近 藤 隆 彦



出証番号 出証特2000-3051432

【書類名】 特許願

【整理番号】 9900548506

【提出日】 平成11年 9月17日

【あて先】 特許庁長官殿

【国際特許分類】 G08G 1/0969

【発明者】

 【住所又は居所】 東京都品川区北品川 6 丁目 7 番 3 5 号 ソニー株式会社
内

 【氏名】 坂東 浩之

【特許出願人】

 【識別番号】 000002185

 【氏名又は名称】 ソニー株式会社

 【代表者】 出井 伸之

【代理人】

 【識別番号】 100082131

 【弁理士】

 【氏名又は名称】 稲本 義雄

 【電話番号】 03-3369-6479

【手数料の表示】

 【予納台帳番号】 032089

 【納付金額】 21,000円

【提出物件の目録】

 【物件名】 明細書 1

 【物件名】 図面 1

 【物件名】 要約書 1

 【包括委任状番号】 9708842

【ブルーフの要否】 要

【書類名】 明細書

【発明の名称】 情報処理方法および装置、並びにプログラム格納媒体

【特許請求の範囲】

【請求項 1】 測位情報と前記測位情報が得られた時刻を表す第 1 の時刻情報とを関連付けて第 1 の記憶装置に記憶する第 1 の記憶ステップと、

映像情報と前記映像情報が得られた時刻を表す第 2 の時刻情報とを関連付けて第 2 の記憶装置に記憶する第 2 の記憶ステップと、

前記第 2 の記憶ステップの処理で記憶された前記第 2 の時刻情報と最も近い前記第 1 の時刻情報を検索し、その検索された前記第 1 の時刻情報に対応する前記測位情報を、前記第 2 の時刻情報に対応する映像情報と関連付ける関連付けステップと

を含むことを特徴とする情報処理方法。

【請求項 2】 前記映像情報は、静止画像または動画像の情報であることを特徴とする請求項 1 に記載の情報処理方法。

【請求項 3】 前記測位情報と前記第 1 の時刻情報は、GPS衛星から出力された信号により得られる

ことを特徴とする請求項 1 に記載の情報処理方法。

【請求項 4】 測位情報と前記測位情報が得られた時刻を表す第 1 の時刻情報とを関連付けて記憶する第 1 の記憶手段と、

映像情報と前記映像情報が得られた時刻を表す第 2 の時刻情報とを関連付けて記憶する第 2 の記憶手段と、

前記第 2 の記憶手段で記憶された前記第 2 の時刻情報と最も近い前記第 1 の時刻情報を検索し、その検索された前記第 1 の時刻情報に対応する前記測位情報を、前記第 2 の時刻情報に対応する映像情報と関連付ける関連付け手段と

を含むことを特徴とする情報処理装置。

【請求項 5】 測位情報と前記測位情報が得られた時刻を表す第 1 の時刻情報とを関連付けて第 1 の記憶装置に記憶する制御を行う第 1 の記憶制御ステップと、

映像情報と前記映像情報が得られた時刻を表す第 2 の時刻情報とを関連付けて

第 2 の記憶装置に記憶する制御を行う第 2 の記憶ステップと、

前記第 2 の記憶ステップの処理で記憶された前記第 2 の時刻情報と最も近い前記第 1 の時刻情報を検索し、その検索された前記第 1 の時刻情報に対応する前記測位情報を、前記第 2 の時刻情報に対応する映像情報と関連付けさせる関連ステップと

からなることを特徴とするプログラムを情報処理装置に実行させるプログラム格納媒体。

【請求項 6】 測位データと時刻データが関連付けられたログデータを記憶している装置から、前記ログデータを読み出す指示を入力する入力手段と、

前記入力手段から前記指示が入力された場合、前記ログデータを前記装置から読み出す読み出し手段と、

前記読み出し手段により読み出された前記ログデータのうちの前記測位データに基づく位置を電子地図上にプロットするプロット手段と

を含むことを特徴とする情報処理装置。

【請求項 7】 前記読み出し手段により読み出された前記ログデータのうちの、前記時刻データを基に、前記ログデータを時刻順にソートするソート手段をさらに備え、

前記プロット手段は、前記ソート手段によりソートされた前記ログデータの順に、前記測位データに基づく位置を前記電子地図上にプロットする

ことを特徴とする請求項 6 に記載の情報処理装置。

【請求項 8】 測位データと時刻データが関連付けられたログデータを記憶している装置から、前記ログデータを読み出す指示を入力する入力ステップと、

前記入力ステップの処理で前記指示が入力された場合、前記ログデータを前記装置から読み出す読み出しステップと、

前記読み出しステップの処理で読み出された前記ログデータのうちの前記測位データに基づく位置を電子地図上にプロットするプロットステップと

を含むことを特徴とする情報処理方法。

【請求項 9】 測位データと時刻データが関連付けられたログデータを記憶している装置から、前記ログデータを読み出す指示を入力する入力ステップと、

前記入カステップの処理で前記指示が入力された場合、前記ログデータを前記装置から読み出す読み出しステップと、

前記読み出しステップの処理で読み出された前記ログデータのうちの前記測位データに基づく位置を電子地図上にプロットするプロットステップと

からなることを特徴とするプログラムを情報処理装置に実行させるプログラム格納媒体。

【発明の詳細な説明】

【0001】

【発明の属する技術分野】

本発明は情報処理方法および装置、並びにプログラム格納媒体に関し、特に、GPS装置に位置情報や時刻情報を記憶させ、後にパーソナルコンピュータなどでデジタルカメラで得られた画像データを編集する際に、GPS装置に記憶された情報を用いて撮像位置や日時を確定する情報処理方法および装置、並びにプログラム格納媒体に関する。

【0002】

【従来の技術】

近年デジタルカメラなど、デジタル技術を用いて画像を撮像、記憶、加工するなどの処理を行える機器が普及しつつある。デジタルカメラで撮像された画像に限らずユーザは、撮像した画像を撮影順や、所定のカテゴリ毎にまとめるといった後処理（整理）を行うことが常である。そのような整理を行う際、撮像した場所や日時に関する情報というのが必要となってくる。

【0003】

そこで、デジタルカメラなどにより撮像された画像データと、その画像データとが撮像された日時や場所のデータとを関連付けて記憶することが提案されている。撮像場所を取得（記憶）するための一例として、例えば、特開平 1 0－2 3 3 3 9 8 5 に開示されているように、デジタルカメラとGPS（Global Positioning System）装置を用いる方法が提案されている。この方法においては、GPS装置とデジタルカメラとを接続し、GPS装置で得られた位置情報を、デジタルカメラで撮像した画像データと関連付けて記憶させておくことが提案されている。

【0004】

【発明が解決しようとする課題】

上述したように、GPS装置と接続可能なデジタルカメラやGPS装置を含むデジタルカメラにおいては、画像を撮像した位置データを画像データと関連付けて記憶させておくことが可能だが、そのような機能を持ち合わせないデジタルカメラにおいては、撮像位置を確定する手法はなかった。

【0005】

また、特開平 1 0 - 2 3 3 3 9 8 5 で開示されている方法においても、デジタルカメラとGPS装置とを接続させて用いるため、GPS装置と接続可能なデジタルカメラしか用いることができない。また、GPS装置をデジタルカメラに含ませた構成とすると、その構成は大きくなってしまおうという課題もあった。

【0006】

本発明はこのような状況に鑑みてなされたものであり、GPS装置に位置情報や時刻情報を記憶させ、後にパーソナルコンピュータなどでデジタルカメラで得られた画像データを編集する際に、GPS装置に記憶された情報を用いて撮像位置や日時を確定し、もって、ユーザの編集作業を簡便に行えるようにすることを目的とする。

【0007】

【課題を解決するための手段】

請求項 1 に記載の情報処理方法は、測位情報と測位情報が得られた時刻を表す第 1 の時刻情報とを関連付けて第 1 の記憶装置に記憶する第 1 の記憶ステップと、映像情報と映像情報が得られた時刻を表す第 2 の時刻情報とを関連付けて第 2 の記憶装置に記憶する第 2 の記憶ステップと、第 2 の記憶ステップの処理で記憶された第 2 の時刻情報と最も近い第 1 の時刻情報を検索し、その検索された第 1 の時刻情報に対応する測位情報を、第 2 の時刻情報に対応する映像情報と関連付ける関連付けステップとを含むことを特徴とする。

【0008】

前記映像情報は、静止画像または動画像の情報であるようにすることができる。

【0009】

前記測位情報と第1の時刻情報は、GPS衛星から出力された信号により得られるようにすることができる。

【0010】

請求項4に記載の情報処理装置は、測位情報と測位情報が得られた時刻を表す第1の時刻情報とを関連付けて記憶する第1の記憶手段と、映像情報と映像情報が得られた時刻を表す第2の時刻情報とを関連付けて記憶する第2の記憶手段と、第2の記憶手段で記憶された第2の時刻情報と最も近い第1の時刻情報を検索し、その検索された第1の時刻情報に対応する測位情報を、第2の時刻情報に対応する映像情報と関連付ける関連付け手段とを含むことを特徴とする。

【0011】

請求項5に記載のプログラム格納媒体のプログラムは、測位情報と測位情報が得られた時刻を表す第1の時刻情報とを関連付けて第1の記憶装置に記憶する制御を行う第1の記憶制御ステップと、映像情報と映像情報が得られた時刻を表す第2の時刻情報とを関連付けて第2の記憶装置に記憶する制御を行う第2の記憶ステップと、第2の記憶ステップの処理で記憶された第2の時刻情報と最も近い第1の時刻情報を検索し、その検索された第1の時刻情報に対応する測位情報を、第2の時刻情報に対応する映像情報と関連付けさせる関連ステップとからなることを特徴とする。

【0012】

請求項6に記載の情報処理装置は、測位データと時刻データが関連付けられたログデータを記憶している装置から、ログデータを読み出す指示を入力する入力手段と、入力手段から指示が入力された場合、ログデータを装置から読み出す読み出し手段と、読み出し手段により読み出されたログデータのうちの測位データに基づく位置を電子地図上にプロットするプロット手段とを含むことを特徴とする。

【0013】

読み出し手段により読み出されたログデータのうちの、時刻データを基に、ログデータを時刻順にソートするソート手段をさらに備え、プロット手段は、ソー

ト手段によりソートされたログデータの順に、測位データに基づく位置を電子地図上にプロットするようにすることができる。

【0014】

請求項 8 に記載の情報処理方法は、測位データと時刻データが関連付けられたログデータを記憶している装置から、ログデータを読み出す指示を入力する入力ステップと、入力ステップの処理で指示が入力された場合、ログデータを装置から読み出す読み出しステップと、読み出しステップの処理で読み出されたログデータのうちの測位データに基づく位置を電子地図上にプロットするプロットステップとを含むことを特徴とする。

【0015】

請求項 9 に記載のプログラム格納媒体のプログラムは、測位データと時刻データが関連付けられたログデータを記憶している装置から、ログデータを読み出す指示を入力する入力ステップと、入力ステップの処理で指示が入力された場合、ログデータを装置から読み出す読み出しステップと、読み出しステップの処理で読み出されたログデータのうちの測位データに基づく位置を電子地図上にプロットするプロットステップとからなることを特徴とする。

【0016】

請求項 1 に記載の情報処理方法、請求項 4 に記載の情報処理装置、および請求項 5 に記載のプログラム格納媒体においては、測位情報と測位情報が得られた時刻を表す第 1 の時刻情報とが関連付けられて記憶され、映像情報と映像情報が得られた時刻を表す第 2 の時刻情報とが関連付けられて記憶され、第 2 の時刻情報と最も近い第 1 の時刻情報を検索し、その検索された第 1 の時刻情報に対応する測位情報を、第 2 の時刻情報に対応する映像情報とが関連付けられる。

【0017】

請求項 6 に記載の情報処理装置、請求項 8 に記載の情報処理方法、および請求項 9 に記載のプログラム格納媒体においては、測位データと時刻データが関連付けられたログデータを記憶している装置から、ログデータを読み出す指示が入力された場合、ログデータが読み出され、読み出されたログデータのうちの測位データに基づく位置が電子地図上にプロットされる。

【0018】

【発明の実施の形態】

図1は、本発明を適用した情報処理システムの一実施の形態の構成を示す図である。GPS装置1は、図示されていない衛星からの信号を受信し、その信号を解析することにより、受信位置（緯度、経度など）を算出し、その位置情報を記憶する。また、衛星には、通常、原子時計を搭載しており、GPS装置1は、受信した信号から時刻情報を得ることも可能であり、その得た時刻情報も記憶する。以後、GPS装置1に記憶される位置情報および時刻情報などを含む情報をログデータと称する。デジタルカメラ2は、被写体の画像を撮像し、フロッピーディスク3などの記録媒体（以下、デジタルビデオカメラ2により撮像された画像は、フロッピーディスク3に記憶されるとして説明する）に、撮像した画像のデータを記憶する。

【0019】

なお、デジタルカメラ2において撮像された画像を記録する記録媒体としては、フロッピーディスク3以外にも、携帯用半導体メモリ5などの記録媒体などでも良い。また、通信機能を備えるデジタルカメラ2では、撮像した画像のデータを他の装置に伝送し、その伝送された先の装置で記憶されるようにしても良い。

【0020】

パーソナルコンピュータ4は、GPS装置1とUSB (Universal Serial Bus) により接続され、GPS装置1が記憶したログデータが供給される。また、パーソナルコンピュータ4は、デジタルカメラ2ともUSBで接続可能であり、記憶されている画像データを読み出すことができるとともに、フロッピーディスク3から画像データを読み出すことも可能である。

【0021】

図2は、パーソナルコンピュータ4の内部構成を示すブロック図である。パーソナルコンピュータ4のCPU11は、ROM (Read Only Memory) 12に記憶されているプログラムに従って各種の処理を実行する。RAM (Random Access Memory) 13には、CPU11が各種の処理を実行する上において必要なデータやプログラムなどが適宜記憶される。入出力インタフェース (I/F) 14には、キーボー

ド 1 5 とマウス 1 6 が接続されており、それらから入力された信号を CPU 1 1 に出力する。また、入出力 I / F 1 4 には、FDD (Floppy Disk Drive) 1 7 とハードディスク (HDD) 1 8 も接続されており、そこにデータ、プログラムなどを記録、再生することができる。入出力 I / F 1 4 には、また、表示デバイスとしてのディスプレイ 1 8 が接続されているとともに、USBポート 2 0 を介して、例えば、GPS装置 1 とも接続されている。内部バス 2 1 は、これらの各部を相互に接続する。

【0 0 2 2】

図 3 は、GPS装置 1 の外観を表す図である。図 3 (A) は正面から見た図、図 3 (B) は背面から見た図、図 3 (C) は右側面から見た図、図 3 (D) は下面から見た図を、それぞれ表している。GPS装置 1 は、アンテナ 3 1 と本体 3 2 とから構成されており、アンテナ 3 1 は、本体 3 2 に対して、背面方向に回転するように取り付けられている。本体 3 2 には、GPSランプ 3 3、RECランプ 3 4、およびPOWERランプ 3 5 の計 3 個のランプと、マークボタン 3 6 とパワーボタン 3 7 の計 2 個のボタンが備えられている。また、本体 3 2 には、PC装着部 3 8 も備えられている。

【0 0 2 3】

PC装着部 3 8 は、ノート型のパーソナルコンピュータ 4 (モバイルコンピュータ) に装着する際に用いられ、本体 3 2 に対して前後に移動するように構成されている。図 3 (C) では、本体 3 2 に対して前方向に伸ばされた (引き出された) 状態を示しているが、普段は邪魔にならないように、本体 3 2 に収納される。PC装着部 3 8 は、バネ (不図示) が付けられており、引き延ばされた状態から手を離すと、自然に本体 3 2 に収納されるようにされている。

【0 0 2 4】

図 3 (C) に示したように、PC装着部 3 8 が、本体 3 2 に対して引き出された状態の場合、ノート型のパーソナルコンピュータ 4 に装着することが可能となる。すなわち、図 4 に示すように、パーソナルコンピュータ 4 を開いた状態で、そのディスプレイ 1 9 の上部に、PC装着部 3 8 と本体 3 2 に、そのディスプレイ 1 9 の一端が挟まるようなかたちで掛けるようにすることで、GPS装置 1 をパ

パーソナルコンピュータ 4 に装着することができる。上述したように、PC 装着部 3 8 にはバネが装着されているため、ディスプレイ 1 9 を本体 3 2 とで、適度な圧力で挟むことができるので、パーソナルコンピュータ 4 に振動などが加わった場合にも、GPS 装置 1 が落下するなどの不都合を防ぐことができる。

【0 0 2 5】

図 4 に示したように、パーソナルコンピュータ 4 に GPS 装置 1 を装着したとき、俗にカーナビと称されるナビゲーションシステムとして用いることが可能となる。パーソナルコンピュータ 4 にナビゲーションシステムを実行させるための所定のアプリケーションを実行させる。そのアプリケーションは、ディスプレイ 1 9 上に現在位置を含む地図を表示したりする。現在位置を表示するためのデータは、GPS 装置 1 から得られる位置情報を用いて算出される。このように、ナビゲーションシステムとしてパーソナルコンピュータ 4 および GPS 装置 1 を用いる場合、上述したように、アンテナ 3 1 は本体 3 2 に対して回動可能に構成されているので、衛星からの信号を受信しやすいように、図 4 に示したように、アンテナ 3 1 を本体 3 2 に対して角度を付けて固定する（衛星からの信号を受信しやすい角度で固定する）ことが可能である。

【0 0 2 6】

また、GPS 装置 1 は、ユーザが持ち運びして利用することが可能であり、そのような場合、ユーザは、PS 装着部 3 8 を、本体 3 2 に格納するような形で、持ち運びに邪魔にならないようにし、ストラップ装着部 3 9（図 3（B））に、ストラップを装着し、そのストラップを首やベルトなどに引っかけて携帯することが可能である。例えば、図 5 に示すように、ユーザは、長めのストラップをストラップ装着部 3 9 に装着した場合、GPS 装置 1 を首からかけて携帯することができる。

【0 0 2 7】

GPS 装置 1 は、図 3（B）に示すように、その背面に電池蓋 4 0 があり、その電池蓋 4 0 を図中右方向にずらすことにより、蓋が開くようになっている。電池は、1 次電池、2 次電池のどちらを用いることも可能である。2 次電池を用いる場合、GPS 装置 1 に 2 次電池を装着したまま、充電できるような機能を備えるよ

うな構造としても良い。また、GPS装置 1 は、USBポート 4 1 を備えることにより、パーソナルコンピュータ 2 とデータの授受を行えるように構成されている。

【0028】

図 6 は、GPS装置 1 の内部構成を示す図である。上述したように、GPS装置 1 はアンテナ 3 1 と本体 3 2 とから構成されており、本体 3 2 には、さまざまな処理を行う回路が納められている。図 6 は、それらの回路を機能的にまとめて示したブロック図である。操作部 5 1 は、ユーザが所望の操作を行う際に操作されるマークボタン 3 6 やパワーボタン 3 7 から構成されている。記憶部 5 2 は、ログデータを記憶する。

【0029】

制御部 5 3 は、アンテナ 3 1 により受信された信号を基に、ログデータを生成し、記憶部 5 2 に記憶させたり、USBポート 4 1 や操作部 5 1 から入力される信号に対応する処理を実行する。電力供給部 5 4 は、電池（バッテリー）から供給される電力または、USBポート 4 1 を介してパーソナルコンピュータ 4 から供給される電力を、GPS装置 1 の各部に供給する。カウンタ部 5 5 は、時刻を管理したり、後述する各種のカウンタ値を管理し、その管理情報を制御部 5 3 に提供する。

【0030】

ここで、GPS装置 1 には、GPSモード、PCモード、記憶モードの 3 つのモードが定義されており、それぞれのモードの意味は、以下の通りである。まず、GPSモードは、パーソナルコンピュータ 4 と接続され、ナビゲーションシステムの際のGPS信号の受信アンテナとして用いられる時のモードである。PCモードは、パーソナルコンピュータ 4 と接続され、パーソナルコンピュータ 4 からの命令に従い、記憶部 5 2 に記憶されているログデータを出力したり、各種の設定を行ったりするモードである。記憶モードは、例えば、ユーザに携帯され、ログデータを記憶部 5 2 に記憶していくモードである。

【0031】

さらに記憶モードは、ウェイクスレート、スリープスレート、およびウェイクアップスレートの、3 つのステートに分類される。ウェイクスレートは、記憶動

作を実行している状態を示す。それに対してスリープステートは、記憶動作を停止している状態を示す。ウェイクアップステートは、スリープステート中に、一時的にウェイクステートの状態にし、記憶動作を行い、再びスリープステートの状態に戻る状態を示している。

【0032】

GPS装置1は、内部にスイッチを備えており、制御部53は、上述した3つのモードに従って、そのスイッチを切り換える。具体的には、図7に示すようにスイッチ61とスイッチ62が備えられている。制御部53は、GPSモードのときは、スイッチ61を端子A1に、スイッチ62を端子B1に、それぞれ接続させる。

【0033】

PCモードのときは、スイッチ61は、端子A1、若しくは、端子A2に、スイッチ62は、端子B2に、それぞれ接続される。PCモードのときは、GPS装置1は、パーソナルコンピュータ4からのコマンドに従って動作するため、コマンドが、GPSとして動作せよ（アンテナ31で受信された信号を出力せよ）という意味を含むものである場合、スイッチ61は、端子A1と接続され、記憶部52に記憶されているログデータを出力せよという意味を含むものである場合、スイッチ62は、端子A2と接続される。なお、スイッチ61は、パーソナルコンピュータ4と通信（データの授受）が行える状態にあると判断された場合には、強制的に（初期設定として）、端子A1と接続され、パーソナルコンピュータ4と通信が行えない状態にあると判断される場合には、端子A2と接続されるように構成されている。

【0034】

制御部53は、記憶モードの時は、スイッチ61を端子A2と接続させる。記憶モードのときは、パーソナルコンピュータ4とは接続されていない状態なので、スイッチ62は、基本的に、端子B1でも端子B2でも、どちらに接続されていても問題はない。そこで、記録モードの時は、スイッチ62は、デフォルトとして端子B1と接続される。

【0035】

次に、図 8 のフローチャートを参照して、GPS 装置 1 の動作について説明する。図 8 のフローチャートを参照して説明する GPS 装置 1 の動作は、パーソナルコンピュータ 4 と接続されていない状態、換言すれば、GPS モードまたは PC モードのどちらでもなく、記憶モードの状態である場合である。

【0036】

制御部 53 は、ステップ S1 において、パワーボタン 37 が操作されたか否かを判断する。ステップ S1 における処理は、パワーボタン 37 が操作されたと判断されるまで繰り返し行われ（すなわち、パワーボタン 37 が操作されるまで、GPS 装置 1 は状態を維持する）、パワーボタン 37 が操作されたと判断された場合、ステップ S2 に進む。ステップ S2 においてウェイクステートであるか否かが判断される。

【0037】

ステップ S2 において、ウェイクステートであると判断された場合、すなわち、GPS 装置 1 は、既に電源がオンにされており、ログデータの記憶が実行されている状態で、パワーボタン 37 が操作されたと判断された場合、ステップ S3 に進む。ステップ S3 において、パワーボタン 37 が操作されたのは 3 秒以上であるか否かが判断される。ここでは、3 秒を基準値として設定した場合を例に挙げて説明するが、他の秒数を基準値として設定しても良い。このような基準値を設けるのは、ユーザが、GPS 装置 1 の電源をオンまたはオフさせるという処理を所望として、パワーボタン 37 が操作されたのか、後述するステップ S7 の処理を実行させるために操作されたのか、または、例えば、ユーザのベルトなどに装着されて持ち運びされている際に、ユーザの意志とは反して操作されてしまった（誤操作）のかを区別するためである。

【0038】

ステップ S3 において、パワーボタン 37 が操作されたのは 3 秒以上ではないと判断された場合、誤操作と判断され、何も処理は実行されない。一方、ステップ S3 において、パワーボタン 37 が操作されたのは、3 秒以上であると判断された場合、ステップ S4 において、パワーオフの処理が実行される。

【0039】

図 9 は、ステップ S 4 のパワーオフの処理の詳細を示すフローチャートである。パワーがオフされる際、ステップ S 2 1 において、まず、アンテナ 3 1 からの信号の供給が停止される。ステップ S 2 2 において、エンドフラグが 1 に設定される。ここで、記憶されるログデータの構造について説明する。1 つのログデータは、図 1 0 (A) に示すように 1 9 バイトの固定長のデータとして構成される。なお、以下に挙げるバイトサイズは、一例であり、その他のバイトサイズをとっても良い。

【0 0 4 0】

1 9 バイトのログデータのうち、1 バイトはフラグのデータが、1 7 バイトはログデータのデータ本体が、残り 1 バイトはステータスのデータが、それぞれ割り当てられている。フラグデータは、図 1 0 (B) に示すようなデータ構成とされている。1 バイトのフラグデータのうち、スタートフラグ、エンドフラグ、マークフラグ、および 0/G フラグが、それぞれ 1 ビットずつ割り当てられており、残り 4 ビットが、ELS 用として割り当てられている。

【0 0 4 1】

スタートフラグは、記憶モードの開始により、記憶が開始された最初のログデータであることを示す場合、値が 1 に設定され、それ以外るとき（記憶モードが開始されてから 2 個目以降のログデータであることを示す場合）、値が 0 に設定される。同様に、エンドフラグは、記憶モードの開始により、記憶が開始された最後のログデータであることを示す場合、値が 1 に設定され、それ以外るとき、値が 0 に設定される。

【0 0 4 2】

マークフラグは、マークボタン 3 6 が操作された際（詳細は後述）に、記憶されたログデータであることを示す場合、値が 1 に設定され、それ以外の場合、値が 0 に設定される。

【0 0 4 3】

0/G フラグの値が 1 であり、かつ、スタートフラグが 0 の場合、そのログデータは記憶時のデータではなく、記憶時より前の時刻において記憶されたデータ内で最も新しいデータであることを示し、0/G フラグが 0 であり、かつ、スタート

フラグが0の場合、記憶されたログデータが記憶時のデータであることを示す。0/Gフラグが1であり、かつ、スタートフラグが1である場合（すなわち、記憶を開始して一番初めに記憶されたログデータを示す場合）、記憶が開始されてから終了されるまでのログデータが東京測地系であることを示し、0/Gフラグが0であり、かつ、スタートフラグが1である場合、記憶が開始されてから終了されるまでのログデータがWGS 8 4（World Geodetic System：全世界測地系）であることを示す。

【0 0 4 4】

ログデータ本体は、図 1 0（C）に示すように構成されており、1 7 バイトの内、6 バイトは日付時刻、0. 5 バイトは緯度経度半球、3. 5 バイトは緯度、4 バイトは経度、1. 5 バイトは速度、残り 1. 5 バイトは方位を、それぞれ示す。

【0 0 4 5】

日付時刻は、UTC（Universal Time Coordinated）に基づく、年、月、日、時、分、および秒を示す。緯度経度半球は、以下の緯度および経度に係わるデータであり、最上位のビットが0の場合、以下の緯度が、北半球（北緯）であることを示し、1の場合、南半球（南緯）であることを示し、最上位ビットの次のビットが0の場合、東半球（東経）であることを示し、1の場合、西半球（西経）であることを示す。

【0 0 4 6】

緯度は、7桁の数字形式で表されたもののデータであり、経度は、8桁の数字形式で表されたもののデータである。速度は、3桁の数字で表されたもののデータであり、単位は1 Km/hである。また、方位は、ユーザが進行している方位を示し、北を0度として右回りに3 6 0度まで1度単位で刻まれた、3桁数字で表されたもののデータである。

【0 0 4 7】

図9のフローチャートの説明に戻り、ステップS 2 2において、上述したログデータのうちのエンドフラグを1に設定すると、ステップS 2 2において、記憶処理が行われる。図 1 1 は、記憶処理の詳細を示すフローチャートである。この

処理は、上述したログデータを作成し、記憶部 5 2（図 6）に記憶させるために行われる。

【0 0 4 8】

ステップ S 3 2において、制御部 5 3は、記憶部 5 2の記憶可能領域を調べ、記憶可能領域が 1 個のログデータを記憶させるだけのスペースがあるか否か、すなわち、この場合、1 9 バイトのスペースがあるか否かを判断する。記憶可能領域が 1 9 バイトの空きもないと判断された場合、ステップ S 3 2に進み、RECランプ 3 4 が点灯される。RECランプ 3 4 は、例えば、赤色であり、記憶可能領域のあきがないためにログデータを記憶させることができない間中ずっと、赤く点灯され続ける。

【0 0 4 9】

一方、ステップ S 3 1において、記憶部 5 2の記憶可能領域にログデータを記憶するだけの空きがあると判断された場合、ステップ S 3 3に進む。ステップ S 3 3において、上述したようなログデータが作成され、指定された記憶部 5 2のアドレスに記憶される。ステップ S 3 4において、次のログデータを記憶させるためのアドレスの設定が行われる。すなわち、アドレス値が 1 9 だけ加算される。

【0 0 5 0】

このようにして、作成されたログデータが記憶されると、そのことをユーザに知らせるために、ステップ S 3 5において、RECランプ 3 4 が、0. 1 秒間だけ点灯される。ステップ S 3 6において、記憶可能領域が、コーションレベルより小さいか否かが判断される。コーションレベルは、記憶部 5 2の記憶可能領域の大きさ、すなわち、記憶部 5 2の残量が、所定値以下になったら、そのことをユーザに知らせる処理を実行するために設定されたレベル値である。このコーションレベルは、デフォルトとして、記憶部 5 2の容量（ログデータを記憶させるための領域）の 1 0 %を切った時点と設定される。この設定は、後述するように、ユーザにより、変更できるようにされている。

【0 0 5 1】

記憶部 5 2の容量としては、例えば、1 秒毎にログデータを記憶していても

7. 5時間ぐらいは記憶できる容量として設定される。このようにして設定した場合、具体的には、記憶部 5 2 の容量は、5 1 3 0 0 0 (= 1 9 バイト×6 0 秒×6 0 分×7. 5 時間) バイトとなる。従って、コーションレベルを容量の 1 0 %として設定した場合、そのレベル値は、5 1 3 0 0 バイトとなる。

【0 0 5 2】

ステップ S 3 6 において、記憶可能領域がコーションレベルよりも小さいと判断された場合、ステップ S 3 7 に進む。ステップ S 3 7 において、記憶部 5 2 の記憶可能な容量が、残り少なくなってきたことをユーザに知らせるために、REC ランプ 3 4 が 0. 3 秒毎に、継続的に点滅される。さらに、ステップ S 3 8 において、ピープ音が出される。ピープ音としては、どのような音色、音量、メロディーでも良いが、ユーザが聞いただけで GPS 装置 1 の状況を判断できるように、状況に応じて異なるメロディー、音色で出される方が良い。例えば、記憶部 5 2 の容量が残り少なくなった事を知らせるピープ音のメロディーとしては、”ピ・ピ・ピ・ピ・・・・”といった連続音である。

【0 0 5 3】

ユーザが、このような記憶部 5 2 の記憶可能な容量が少なくなってきたことを知らせる警告に対して何らかの処理、例えば、記憶動作を終了させる（パワーをオンにする）、必要ないログデータを削除するなどの処理を行わず、ログデータの記憶動作を継続させ、記憶部 5 2 の記憶可能な容量がなくなった場合、GPS 装置 1 のパワーはオフにされる。このようにすることにより、一旦記憶されたログデータは、ユーザによる指示がない限り保持され、後でユーザが用いたいと思っていたログデータが削除されているといった不都合をなくすることが可能となる。

【0 0 5 4】

一方、ステップ S 3 6 において、記憶可能領域がコーションレベルよりも大きいと判断された場合、ステップ S 3 7, S 3 8 の処理は省略され、記憶処理は終了される。

【0 0 5 5】

記憶処理が終了されると、ステップ S 2 4 (図 9) において、全てのランプがオフの状態にされる。すなわち、GPS ランプ 3 3、REC ランプ 3 4、および POWER

ランプ 3 5 の点灯または点滅が停止される。そして、ステップ S 2 5 において、パワーオフの処理が終了したことをユーザに知らせるために、ビープ音が出される。ビープ音のメロディーとしては、例えば、“ピ、ピッ”である。

【0 0 5 6】

図 8 のフローチャートの説明に戻り、ステップ S 2 において、ウェイクステートではないと判断された場合、ステップ S 5 に進み、スリープステートであるかが判断される。ステップ S 5 において、スリープステートであると判断された場合、ステップ S 6 に進み、ステップ S 3 の処理と同様に、パワーボタン 3 7 が操作されたのは 3 秒以上であるかが判断される。ステップ S 6 において、パワーボタン 3 7 が操作されたのは、3 秒以上であると判断された場合、ステップ S 4 に進む。ステップ S 4 の処理は、既に説明したので、省略する。

【0 0 5 7】

一方、ステップ S 6 において、パワーボタン 3 7 が操作されたのは、3 秒以上ではないと判断された場合、ステップ S 7 に進み、ウェイクアップ処理が実行される。図 1 2 は、ウェイクアップ処理の詳細を示すフローチャートである。

【0 0 5 8】

ステップ S 5 1 において、制御部 5 2 は、ログデータの記憶を開始するための初期設定を行う。初期設定としては、例えば、スリープステートの状態では、アンテナ 3 1 で受信された信号の供給が停止されている（アンテナ 3 1 への電力の供給が停止されている）ので、信号を受信できる状態にするなどの設定が行われる。

【0 0 5 9】

ステップ S 5 2 において、ウェイクアップの状態であることをユーザに知らせる為に、POWERランプ 3 5 が緑色で点灯される。POWERランプ 3 5 は、状況に応じ、緑色または赤色で点灯（点滅）するようにされている。同様に、GPSランプ 3 3 も、状況に応じ、緑色または赤色で点灯（点滅）するようにされている。勿論、他の色で点灯されるようにしても良いが、ここでは、上述したように、緑色と赤色を用いた場合を例に挙げて説明する。

【0 0 6 0】

ステップ S 5 3において、さらにウェイクアップの状態になったことをユーザに知らせる為に、ピープ音が出される。ピープ音のメロディーとしては、例えば、“ピッ”である。

【0 0 6 1】

GPS装置 1 は、ログデータを記憶できる状態になると、設定されたウェイクタイムだけ、ウェイクステートと同じ状態になり、ログデータの記憶が行われる。ウェイクタイムとは、スリープステートの状態を解除している時間（ウェイクアップステートの継続時間）を示し、ユーザが後述する処理により設定することも可能であるし、デフォルトとして、1 0 分（6 0 0 秒）などと設定された値を用いる事も可能である。

【0 0 6 2】

設定されたウェイクタイムが経過するまで、ログデータの記憶などの所定の処理が実行され、ウェイクタイムが経過すると、再びスリープステートの状態に戻る。なお、ウェイクタイムが経過すると、スリープステートに戻るが、ユーザが、パワーボタン 3 7 を操作した場合にも、スリープステートの状態に戻る。

【0 0 6 3】

ステップ S 5 5において、スリープステートに戻ることをユーザに知らせるために、POWERランプ 3 5 が4 秒ごとに赤色で点滅（スリープステートの状態である時は、POWERランプは4 秒ごとに赤色で点滅する）し、GPSランプ 3 3 の点灯は、消される。さらに、ステップ S 5 6において、“ピッ”というピープ音が出される。

【0 0 6 4】

このようにして、スリープステートの時であっても、ユーザの所望のときに、所定時間だけ、ログデータを記憶させる処理を実行させることが可能である。

【0 0 6 5】

図 8 のフローチャートの説明に戻り、ステップ S 5 において、スリープステートではないと判断された場合、ステップ S 8 に進み、パワーボタン 3 7 が操作されたのは、3 秒以上であるか否かが判断される。ステップ S 8 において、パワーボタン 3 7 が操作されたのは、3 秒以上ではないと判断された場合、ステップ S

3と同様に、その操作は誤操作として処理され、特に所定の処理は実行されない。

【0066】

一方、ステップS8において、パワーボタン37が操作されたのは、3秒以上であると判断された場合、ステップS9に進む。ステップS2においてウェイクステートではないと判断され、ステップS5において、スリープステートでもないと判断されているので、GPS装置1の状態としては、パワーがオフにされている状態であると判断できる。そして、そのような状態で、ユーザがパワーボタン37を操作したということは、パワーをオンさせたいと所望したと判断できるので、ステップS9においては、パワーオンの処理が実行される。

【0067】

図13は、パワーオンの処理の詳細を説明するフローチャートである。ステップS71において、制御部53は、操作部51から入力された信号により、パワーボタン37が操作されたことを判断し、パワーオンするための初期設定を行う。ステップS72において、POWERボタン37が緑色で点灯される。

【0068】

ステップS73において、スタートフラグが1に設定され、0/Gフラグが1または0に設定される。0/Gフラグは、上述したように、スタートフラグが1の場合でかつ東京測地系である場合、1に設定され、スタートフラグが1の場合でかつWGS84である場合、0に設定される。このように、フラグが設定されると、ステップS74において、記憶処理が実行される。この記憶処理は、図11のフローチャートを参照して既に説明したので、その説明は省略する。

【0069】

ステップS75において、GPS装置1のパワーがオンされたことをユーザに知らせるために、“ピー”というピープ音が出される。そして、ステップS76において、スリープタイムが0であるか否かが判断される。スリープタイムは、ログデータを記憶した時点からどれだけの時間、スリープステートの状態にするかを指定するものであり、換言すれば、どの程度のタイミングでログデータを記憶するかを決定するパラメータである。

【0070】

スリープタイムが0である場合、すなわち、スリープステートがない状態、従って、ウェイクステートの状態が連続する状態に設定されていることを意味する。一方、スリープステートが0以外の値に設定されている場合、その設定されている間だけスリープステートの状態で、その他の時間は、ウェイクステートの状態であることを、すなわち、スリープステートとウェイクステートが繰り返されることにより、間欠的に（ウェイクステートのときだけ）ログデータの記憶が行われることを意味している。ウェイクステートの状態は、最大ウェイクタイムとして設定された時間だけ継続される。

【0071】

スリープタイムや、ウェイクタイムは、ユーザにより設定することが可能であるし、デフォルトとして例えば、スリープタイムは2分（120秒）、ウェイクタイムは10分（600秒）として設定しておくことも可能である。

【0072】

ステップS76において、スリープタイムが0ではないと判断された場合、ステップS77に進み、間欠動作の処理が実行される。図14は、間欠動作の処理の詳細を説明するフローチャートである。ステップS91において、ウェイクタイムをカウントするカウンタ部55（図6）のカウンタ値が、設定されているウェイクタイムの時間に設定される。

【0073】

ステップS92において、GPSデータを取得する。GPSデータは、1秒ごとに取得される。そのデータは、衛星からの信号を受信したものである場合は、そのデータがNEWデータとして用いられるが、衛星からの信号が受信できなかった場合においても、衛星からの信号で得られた最も新しいデータをOLDデータとして用いられるようになっている。そこで、ステップS93においては、ステップS92において得られたGPSデータは、新しいデータ（衛星からの信号により得られた）データであるか否かが判断される。

【0074】

ステップS93において、新しいデータではないと判断された場合、ステップ

S 9 4に進む。ステップS 9 4において、カウンタ部5 5のカウンタ値が1 だけ減算される。すなわち、1 秒だけ減算される。そしてステップS 9 5において、カウンタ値が0 であるか否かが判断される。換言すれば、ウェイクタイムが経過したか否かが判断される。ステップS 9 5において、カウンタ値が0 ではないと判断された場合、ステップS 9 2に戻り、それ以降の処理が繰り返され、カウンタ値が0 であると判断された場合、ステップS 9 7に進む。

【0 0 7 5】

一方、ステップS 9 3において新しいデータであると判断された場合、ステップS 9 6に進む。ステップS 9 6の記憶処理は、既に説明したので、その説明は省略する。記憶処理が終了されると、ステップS 9 7に進み、設定されたスリープ時間だけ、スリープ状態で待機される。すなわち、間欠動作のときは、ウェイクス状態になってから、衛星からの信号によりGPSデータが得られた時点で、記憶処理が行われ、そして、すぐにスリープス状態の状態に戻る。このように、新しいデータが得られたらすぐにスリープス状態の状態に戻ることで、電力の無駄な消費を省くことができる。

【0 0 7 6】

例えば、設定されたスリープス状態の継続時間（スリープタイム）が2 分であり、ウェイクス状態の継続時間（ウェイクタイム）が1 分である場合、室内など、衛星からの信号を受信できない状態のときには、3 分ごとにログデータの記憶が行われることになる。それに対し、野外などで衛星からの信号を受信しやすい状態で、ウェイクス状態になってから1 秒目でログデータが記憶されれば、約2 分毎にログデータが記憶されることになる。

【0 0 7 7】

なお、ウェイクス状態中に、一度も衛星からの信号を受信できなかった（NE Wデータを得られなかった）場合、ステップS 9 6の処理が一度も行われなことになるので、ログデータの記憶は行われない。

【0 0 7 8】

ステップS 9 7において、設定されたスリープタイムだけスリープス状態で待機されたら、ステップS 9 1に戻り、再びウェイクス状態の状態となり、そ

れ以降の処理が繰り返される。

【0079】

このようなフローチャートの処理は、パワーボタン 3 7 が操作されたとき、記憶部 5 2 の記憶可能領域がなくなったとき、電力供給部 5 4 から供給される電力（バッテリーの容量）がなくなったときなどに、割り込み処理として終了され、それぞれの状況に応じた処理が実行される。

【0080】

図 1 3 のフローチャートの説明に戻り、ステップ S 7 6 において、スリープタイムが 0 に設定されていると判断された場合、ステップ S 7 8 に進み、連続動作の処理が実行される。図 1 5 は、連続動作の処理の詳細を説明するフローチャートである。ステップ S 1 1 1 において、インターバルタイムをカウントするカウンタ値が、設定されているインターバルタイムの時間に設定される。インターバルタイムは、ログデータの記憶密度を設定するものであり、1 秒乃至 1 時間までの間で任意に設定される。デフォルトの値としては、例えば、5 秒であり、5 秒毎に、ログデータが記憶されることを意味している。

【0081】

ステップ S 1 1 2 乃至ステップ S 1 1 6 の処理は、図 1 4 のステップ S 9 2 乃至 S 9 6 と同様の処理なので、その説明は省略する。ステップ S 1 1 6 における記憶処理が終了されると、ステップ S 1 1 7 において、残りのカウンタ値だけ待機状態（ログデータの記憶などの処理を行わない状態）とされる。例えば、インターバルタイムが 5 秒として設定されていた場合、5 秒間待機状態であり、その後、ログデータの記憶が行われ、再び 5 秒間の待機状態になるといった動作が繰り返される。ステップ S 1 1 7 における待機状態が終了されると、ステップ S 1 1 1 に戻り、それ以降の処理が繰り返される。

【0082】

なお、ログデータは、衛星からの信号を受信できた時のみ記録され、受信できなかったときは、記録せずに、待機状態となる。また、インターバルタイムが、1 分を越える時間で設定されている場合、待機状態は、スリープモードとして待機する。このことにより、連続動作であっても、間欠動作と同様に電力の消耗を

防ぐことができる。

【0083】

図15に示した連続動作の処理を説明するフローチャートの処理は、間欠動作の処理と同様に、パワーボタン37が操作されたとき、記憶部52の記憶可能領域がなくなったとき、電力がなくなったときなどに、割り込み処理として終了される。

【0084】

次に、マークボタン36が操作された際の処理について説明する。マークボタン36は、記録モードの場合で、ウェイクステートまたはウェイクアップステートのときに、操作されると所定の処理が実行される。ウェイクステート、ウェイクアップステート、どちらの状態であっても、GPS測位中の状態とGPS測位不可の状態（アンテナ31により衛星からの信号を受信している状態と受信していない状態）とが存在する。

【0085】

GPS測位中であるときに、マークボタン36が操作された場合、操作された時点での位置情報や時刻情報がログデータとして記憶される。この際、記録モードのときに設定されてるインターバルタイムなどとは、全く無関係に行われる。すなわち、ログデータを記憶するタイミングでなくても、マークボタン36が操作された時点で、ログデータは記憶される。GPS測位不可である状態のときも同様であるが、GPS測位不可であるので、新しいデータでの位置情報を含むログデータを記憶（作成）することができない。そこで、衛星からの信号により得られたデータのうち、最も新しい位置情報（OLDデータ）を含むログデータが作成される。

【0086】

時刻情報は、カウンタ部55から供給される。カウンタ部55は、時刻も管理しており、衛星からの信号を受信することができたときは、その信号による時刻を基に、自己が管理している時刻を補正する。また、カウンタ部55は、衛星からの信号が得られないときに、マークボタン36が操作された際には、自己が管理している時刻情報を制御部53に提供する。制御部53は、提供された時刻

情報を含むログデータを作成し、記憶部 5 2 に記憶させる。

【0087】

このようにして、マークボタン 3 6 が操作されたことにより記憶されるデータには、マークフラグが立てられて（値が 1 として設定されて）記憶される。また、OLD データを含むログデータの場合は、O/G フラグの値が 1 とされて記憶される。

【0088】

上述した処理によるログデータの記憶について、図 1 6 乃至図 1 8 のタイミングチャートを参照して、さらに説明する。図 1 6 は、記録モード時の連続動作によるログデータの記憶を説明するタイミングチャートである。所定の時刻において、パワーボタン 3 7 が操作されることにより、GPS 装置 1 のパワーがオンにされると、スタートフラグが 1 に設定され、ログデータの記憶が開始される。連続動作によるログデータの記憶は、設定されたインターバルタイムの周期毎に行われる。

【0089】

従って、図 1 6 において、P 0 と P 1、P 1 と P 2、・・・、P 5 と P 6 の時間間隔は同一である。GPS ランプ 3 3 は、衛星からの信号を正常に受信しているときは緑色に点灯し、信号を正常に受信していないときは赤色に点灯している。所定のインターバルタイムでのタイミングのとき、正常に信号を受信していれば（GPS ランプ 3 3 が緑色に点灯していれば）、ログデータが記憶される（P 0、P 1、P 3、P 5、P 6）が、正常に信号を受信していなければ（GPS ランプ 3 3 が赤色に点灯していれば）、ログデータは記憶されない（P 2、P 4）。

【0090】

ログデータが正常に記憶されるときは、REC ランプ 3 4 が赤く点灯されるが、記憶されないときは、REC ランプ 3 4 は点灯されない。このように、ログデータの記憶が行われているとき、パワーボタン 3 7 が操作され、パワーオフが指示されると、エンドフラグ付きのログデータが記憶され、ログデータの記憶動作が終了される。スタートフラグが記憶されてからエンドフラグが記憶されるまでの間、POWER ランプ 3 5 は、緑色に点灯し続けている。

【0091】

次に、図17のタイミングチャートを参照して、記録モード時の間欠動作によるログデータの記憶について説明する。連続動作の場合と同様に、パワーオンのときにはスタートフラグが、パワーオフのときにはエンドフラグが、それぞれ立てられたログデータが記憶される。また、GPSランプ33は、信号を正常に受信しているときは緑色に、信号を正常に受信していないときは赤色に、それぞれ点灯される。さらに、間欠動作時には、ウェイクステート（POWERランプ35が緑色で点灯）と、スリープステート（POWERランプ35が赤色で点滅）とが交互に繰り返され、ウェイクステート時には、GPSランプ33は、上述したように信号の受信状態に応じて緑または赤で点灯し、スリープステート時にはGPSランプ33は消灯される。

【0092】

ウェイクステート時に、衛星からの信号を正常に受信していれば、ログデータの記憶が行われる（P0, P1, P3）。しかしながら、ウェイクステート時（ウェイクタイムが経過する間）に、衛星からの信号を正常に受信できなければ、ログデータの記憶は行われない（P2）。また、記憶が行われるとすぐに、スリープステートの状態になる。このように、間欠動作の場合は、バッテリーの消耗を防ぐために、スリープステートの状態にすぐになるように設定されている。

【0093】

次に、図18のタイミングチャートを参照して、記録モード時の間欠動作時に、マークボタン36が操作された場合のログデータの記憶を説明する。ユーザは、マークボタン36を操作する前に、GPS装置1の状態、すなわち、ステートを認識する必要がある。さらに換言すると、GPS装置1はパワーがオンされた状態であるか、パワーがオンされた状態であるならば、ウェイクステートであるのかスリープステートであるのかを認識する必要がある。

【0094】

これらの認識は、POWERランプ35を見ることにより行うことが可能である。まずユーザは、POWERランプ35を見て、ランプが点灯していなければ、パワーがオンになっていないことを認識し、パワーボタン37を操作してGPS装置1の

パワーをオンの状態にさせる。また、ユーザは、POWERランプ 3 5 が、4 秒周期で連続的に赤色で点滅している場合、スリープステートの状態であることを認識し、パワーボタン 3 7 を操作（3 秒以内の操作）し、GPS装置 1 をウェイクアップの状態にさせる。

【0 0 9 5】

図 1 8 では、そのような状態を示しており、スリープステートの状態のとき、ユーザがパワーボタン 3 7 を操作し、ウェイクアップステートの状態にされる。ウェイクアップの状態にされると、GPSランプ 3 3 は、点灯を始めるが、上述したように、信号を受信しているときは緑、していない時は赤に点灯する。ユーザは、GPSランプ 3 3 が緑色に点灯していることを確認し、マークボタン 3 6 を操作する。ユーザがマークボタン 3 6 を操作するときは、その時点での位置情報を記憶させておきたいときである。従って、原則的には、GPSランプ 3 3 が緑色に点灯しているときに操作されるものである。

【0 0 9 6】

そして、マークボタン 3 7 が操作されると、その時点での位置情報が記憶される。図 1 8 に示したタイミングチャートでは、GPSランプ 3 3 が緑色に点灯している時にマークボタン 3 6 が操作された時を示している。しかしながら、GPSランプ 3 3 が赤色に点灯しているときでも、ユーザがマークボタン 3 6 を操作する場合があることが想定される。

【0 0 9 7】

そのような場合、ユーザは、GPSランプ 3 3 が赤色に点灯している、従って、位置情報は得られないことを承知してマークボタン 3 6 を操作すると考えられ、せめて時間だけでもマーク（記憶）させておきたいと所望していると考えられる。そのような場合、最も新しいログデータの位置情報に、カウンタ部 5 5 が管理している時刻情報を含め、オールドフラグ（0/Gフラグを 1 として）を付加したログデータを記憶する。従って、位置情報は、マークボタン 3 6 が操作されて時点でのデータではないが、時刻情報は、カウンタ部 5 5 から供給される時刻情報なので、その時点での時刻情報が記憶されることになる。

【0 0 9 8】

【 0 0 9 9 】

【 0 1 0 0 】

【0 1 0 1】

【0 1 0 2】

出証特 2000-3051432

続された際の、GPS装置 1 の動作について、図 1 9 のフローチャートを参照して説明する。

【0 1 0 3】

ステップ S 1 3 1 において、制御部 5 3 は、USBポート 4 2 にUSBケーブル（不図示）が接続されたか否かを判断する。USBポート 4 2 にUSBケーブルがUSBケーブルが接続されたと判断されるまで、ステップ S 1 3 1 の処理は繰り返される。パーソナルコンピュータ 4 が接続されると、上述したように、パーソナルコンピュータ 4 からGPS装置 1 へ電力が供給されるわけだが、パーソナルコンピュータ 4 の電力の無駄な消耗を防ぐために、GPS装置 1 が必要とされている時以外には、電力が供給されないようにする。そこで、ステップ S 1 3 2 において、パーソナルコンピュータ 4 にGPS装置 1 を必要とする所定のアプリケーションが立ち上がっているか否かが判断される。

【0 1 0 4】

ステップ S 1 3 2 において、パーソナルコンピュータ 4 に所定のアプリケーションが立ち上がっていないと判断された場合、ステップ S 1 3 3 において、GPS装置 1 は、ウェイクステイト（ウェイクアップ時のウェイクステートの状態も含む）の状態であるか否かが判断される。ステップ S 1 3 3 において、ウェイクステイトであると判断された場合、ステップ S 1 3 5 に進み、ウェイクステイトではないと判断された場合、ステップ S 1 3 4 に進む。

【0 1 0 5】

ステップ S 1 3 4 において、GPS装置 1 の状態は、スリープステイトであるか否かが判断される。ステップ S 1 3 4 において、スリープステイトであると判断された場合ステップ S 1 3 5 に進む。ステップ S 1 3 5 に来る場合は、ステップ S 1 3 3 でウェイクステイトであると判断された場合、または、ステップ S 1 3 4 においてスリープステイトであると判断された場合である。すなわち、GPS装置 1 のパワーがオンにされている状態である。

【0 1 0 6】

ユーザがパーソナルコンピュータ 4 とGPS装置 1 を接続させるときは、GPSモードまたはPCモードでGPS装置 1 を用いたときであると想定できる。従って、記

億モードであるウェイクステートやスリープステートの状態は終了させる必要がある。そこで、ステップ S 1 3 5 においては、パワーオフの処理が実行される。このパワーオフの処理は、既に説明したので、その説明は省略する。

【0 1 0 7】

ステップ S 1 3 4 において、スリープステートではないと判断された場合、換言すれば、GPS装置 1 のパワーはオフにされていると判断された場合、このフローチャートの処理は終了される。

【0 1 0 8】

一方、ステップ S 1 3 2 において、パーソナルコンピュータ 4 に所定のアプリケーションが立ち上がっていると判断された場合、ステップ S 1 3 6 に進み、GPSモードの処理が実行される。図 2 0 はGPSモード処理の詳細を説明するフローチャートである。

【0 1 0 9】

ステップ S 1 5 1 において、GPS装置 1 はGPSモードとして処理を開始するための初期設定を行う。初期設定としては例えば、スイッチ 6 1, 6 2 (図 7) の切り換え、パーソナルコンピュータ 4 からの電力供給を受け入れる為の設定処理などである。ステップ S 1 5 2 において、GPSデータの取得が開始される。ステップ S 1 5 3 において、スイッチ 6 1, 6 2 が切り換えられることにより、アンテナ 3 1 で受信された信号の情報は、USBポート 4 2 を介してパーソナルコンピュータ 4 に対して出力される。

【0 1 1 0】

ステップ S 1 5 4 において、パーソナルコンピュータ 4 から出力されたデータを入力したか否かが判断される。基本的に、GPSモードの時は、GPS装置 1 からパーソナルコンピュータ 4 に対して位置情報や時刻情報を提供するだけであり、パーソナルコンピュータ 4 からGPS装置 1 に対して出力されるデータはない。従って、ステップ S 1 5 4 において、パーソナルコンピュータ 4 からGPS装置 1 に対して出力されたデータがあると判断される場合は、ユーザがパーソナルコンピュータ 4 により、GPS装置 1 を操作することを所望としている、換言すれば、PCモードへの切り替えを所望していると判断することができる。そこで、ステップ

S 1 5 4において、パーソナルコンピュータ 4 からのデータがあると判断された場合、ステップ S 1 5 5に進む。

【0 1 1 1】

ステップ S 1 5 5において、パーソナルコンピュータ 4 からデータは、P Cモードへの切り替えを指示するものであるか否かが判断される。ステップ S 1 5 5において、パーソナルコンピュータ 4 からのデータは、P Cモードへの切り換え指示ではないと判断されたされた場合、GPS装置 1 には関係ないデータであったと判断し、ステップ S 1 5 6に進む。ステップ S 1 5 6は、ステップ S 1 5 4において、パーソナルコンピュータ 4 からのデータはないと判断された場合にも来るステップである。

【0 1 1 2】

ステップ S 1 5 6において、所定のアプリケーションは立ち上がっているか否かが判断される。図 2 0に示したGPSモード処理（図 1 9のステップ S 1 3 6の処理）にフローが進んできたということは、パーソナルコンピュータ 4 において、GPS装置 1 をGPSアンテナとして用いるアプリケーションが立ち上がっていると判断されたときであり、そのアプリケーションが継続的に立ち上がっているか否かを常に管理することがステップ S 1 5 6の処理を設けた目的である。

【0 1 1 3】

このような管理を行うことは、アプリケーションが立ち上がっていないとき、換言すれば、GPS装置 1 を必要としていないときには、無駄な電力の消耗を防ぐ為に、GPS装置 1 のパワーをオフにする。GPS装置 1 のパワーをオフにすることで、パーソナルコンピュータ 4 からの無駄な電力の供給が断ち切られ、もって、パーソナルコンピュータ 4 の電力の消耗を防ぐことが可能となる。

【0 1 1 4】

従って、ステップ S 1 5 6において、所定のアプリケーションが立ち上がっていないと判断された場合、ステップ S 1 5 7に進み、GPS装置 1 のパワーがオフにされる。一方、ステップ S 1 5 6において、アプリケーションは立ち上がっていると判断された場合、ステップ S 1 5 2に戻り、それ以降の処理が繰り返される（GPSモードが継続される）。

【0 1 1 5】

一方、ステップ S 1 5 5 において、入力されたデータは、P C モードへの切り換え指示を示すものであると判断された場合、ステップ S 1 5 8 に進み、P C モード処理が実行される。図 2 1 は、P C モード処理の詳細を説明するフローチャートである。ステップ S 1 7 1 において、パーソナルコンピュータ 4 からのデータはあるか否かが判断される。ステップ S 1 7 1 において、パーソナルコンピュータ 4 からのデータはないと判断された場合、ステップ S 1 7 2 に進む。

【0 1 1 6】

ステップ S 1 7 2 において、パーソナルコンピュータ 4 に GPS 装置 1 に関するアプリケーションが立ち上がっているか否かが判断される。この処理は、上述した図 2 0 のステップ S 1 5 6 の処理と同様の処理なので、その説明は省略する。このように、どのようなモードであっても、GPS 装置 1 に関するアプリケーションが立ち上がっているか否かを、常に判断することにより、パーソナルコンピュータ 4 および GPS 装置 1 の電力の無駄な消耗を防ぐことができる。

【0 1 1 7】

ステップ S 1 7 2 において、所定のアプリケーションが立ち上がっていると判断された場合、ステップ S 1 7 1 に戻り、それ以降の処理が繰り返され（P C モードが継続され）、所定のアプリケーションが立ち上がっていないと判断された場合、ステップ S 1 5 7（図 2 0）に進み、GPS 装置 1 のパワーがオフにされる。

【0 1 1 8】

一方、ステップ S 1 7 1 において、パーソナルコンピュータ 4 からのデータがあると判断された場合、そのデータは、GPS モードへの切り換えを指示するコマンドであるか否かが判断される。ステップ S 1 7 1 において、GPS モードへの切り替えを指示するコマンドであると判断された場合、ステップ S 1 7 4 に進み、GPS モード処理が実行される。GPS モード処理は、図 2 0 に示したフローチャートの処理であるので、ステップ S 1 7 4 における処理は、ステップ S 1 5 1（図 2 0）に戻り、それ以降の処理が繰り返しされる処理である。

【0 1 1 9】

ステップ S 1 7 3 において、GPSモードへの切り替えを指示するコマンドではないと判断された場合、ステップ S 1 7 5 に進み、パーソナルコンピュータ 4 からのコマンドの解析、実行処理が実行される。図 2 2 は、パーソナルコンピュータ 4 からのコマンドの解析、実行処理の詳細を説明するフローチャートである。

【 0 1 2 0 】

ステップ S 2 0 1 において、リセットの指示か否かが判断され、リセットの指示であると判断された場合、ステップ S 2 0 2 に進む。ステップ S 2 0 2 において、リセット処理の実行される。GPS装置 1 は、上述したように、例えばスリープタイムやウェイクタイムといったパラメータが複数あり、ユーザが所望のパラメータ値を設定することができる。リセット処理では、そのように設定されたパラメータ値などが、デフォルトとして設定されていたパラメータ値に設定し直される。

【 0 1 2 1 】

ステップ S 2 0 1 において、リセットの指示ではないと判断された場合、ステップ S 2 0 3 に進み、USBからの電力に関するコマンドであるか否かが判断される。ステップ S 2 0 3 において、USBからの電力に関するコマンドであると判断された場合、ステップ S 2 0 4 に進み、そのコマンドに従い、USBからの電力がオンまたはオフの状態に設定される。

【 0 1 2 2 】

ステップ S 2 0 3 において、USBからの電力に関するコマンドではないと判断された場合、ステップ S 2 0 5 に進み、アンテナ 3 1 の電力に関するコマンドであるか否かが判断される。ステップ S 2 0 5 において、アンテナの電力に関するコマンドであると判断された場合、ステップ S 2 0 6 に進み、そのコマンドに従い、アンテナへの電力の供給がオンまたはオフにされる。

【 0 1 2 3 】

ステップ S 2 0 5 において、アンテナの電力に関するコマンドではないと判断された場合、ステップ S 2 0 7 に進み、IDの出力指示であるか否かが判断される。ステップ S 2 0 7 において、IDの出力指示であると判断された場合、ステップ S 2 0 8 に進み、GPS装置 1 自身のIDが出力される。IDは、GPS装置 1 に固有に付

けられた識別コードである。

【0 1 2 4】

ステップ S 2 0 7 において、ID の出力指示ではないと判断された場合、ステップ S 2 0 9 に進み、記憶部 5 2 からのダンプ指示であるか否かを判断する。ステップ S 2 0 9 において、記憶部 5 2 からのダンプ指示であると判断された場合、ステップ S 2 1 0 に進み、ダンプ処理が開始される。ダンプは途中で中止させることが可能である。そのため、ステップ S 2 0 9 でランブ指示ではないと判断された場合、ステップ S 2 1 1 に進み、ダンプ中止の指示であるか否かが判断される。

【0 1 2 5】

ステップ S 2 1 1 において、ダンプ中止の指示であると判断された場合、ステップ S 2 1 2 に進み、ダンプ中止の処理が実行される。ステップ S 2 1 1 において、ダンプ中止の指示ではないと判断された場合、ステップ S 2 1 3 に進み、記憶部 5 2 からの読み出し指示であるか否かが判断される。ステップ S 2 1 3 において、読み出し指示であると判断された場合、ステップ S 2 1 4 に進み、コマンドに対応した所定のデータが読み出される。

【0 1 2 6】

ステップ S 2 1 3 において、記憶部 5 2 からの読み出し指示ではないと判断された場合、ステップ S 2 1 5 に進み、記憶部 5 2 へのデータの書き込み指示であるか否かが判断される。ステップ S 2 1 5 において、記憶部 5 2 への書き込み指示であると判断された場合、ステップ S 2 1 6 に進み、記憶部 5 2 へ、コマンドに対応したデータが書き込まれる。

【0 1 2 7】

図 2 2 に示したコマンドの解析は、一例であり、その他にも、種々の処理を実行させるためのコマンドが用意されている。従って、図 2 2 に示したパーソナルコンピュータ 4 からのコマンドの解析、実行処理のフローチャートの処理は、それらのコマンドの内の、どのコマンドであるかを解析し、その解析結果に応じた処理を実行するためのものである。

【0 1 2 8】

このような処理は、コマンドが入力される毎に行われる。従って、図 2 2 のフローチャートの処理が終了されると、図 2 1 のステップ S 1 7 1 に戻り、それ以降の処理が繰り返される。さらに、図 2 1 のフローチャートの処理が終了されると、図 2 0 のステップ S 1 5 7 に進み、GPS 装置 1 のパワーがオフにされる。また、図 2 0 のフローチャートの処理が終了されると、図 1 9 ののフローチャートの処理も終了される。GPS 装置 1 とパーソナルコンピュータ 4 が USB により接続されている時には、図 1 9 乃至図 2 2 のフローチャートを参照して説明したような処理が行われる。

【0 1 2 9】

図 2 2 のフローチャートの処理におけるコマンドをパーソナルコンピュータ 4 から出力させるには、ユーザは、パーソナルコンピュータ 4 のディスプレイ 1 9 上に表示された画面から、所望のコマンドが出力されるような操作を行う必要がある。図 2 3 は、そのような操作画面の一例を示す図である。

【0 1 3 0】

ディスプレイ 1 9 上には、GPS 装置 1 の動作を決定するパラメータを操作（設定）するための設定ウィンドウ 7 1 が表示されている。設定ウィンドウ 7 1 は、主に、動作設定部 7 2、メモリ設定部 7 3、およびバッテリー設定部 7 4 の 3 部分から構成されている。動作設定部 7 2 は、ログの記録間隔を設定する間隔設定部 7 5 と、ウェイクアップの有効時間を設定する有効時間設定部 7 6 とから構成されている。

【0 1 3 1】

メモリ設定部 7 3 は、メモリ（記憶部 5 2）の容量が何パーセント以下になったら、そのことを知らせるアラーム表示させるかを設定する部分と、メモリに記憶されているログデータを全て消去（クリア）する時に操作されるクリアボタン 7 7 から構成されている。上述したように、記憶部 5 2 に記憶されたログデータは、ユーザの指示により、消去されない限り、記憶されつづけるので、記憶可能容量を確保するために、ユーザは、このクリアボタン 7 7 を定期的に操作し、記憶部 5 2 をクリアする必要がある。

【0 1 3 2】

バッテリー設定部 74 は、バッテリーの残量が何パーセント以下になったらアラーム表示を行うかを設定する為の部分である。設定ウィンドウ 71 の下部には、設定したパラメータを標準（デフォルト）の値に戻す時に操作されるボタン 78-1、設定したパラメータで設定完了であるというときに操作されるボタン 78-2、および、設定を行わずに、または設定したパラメータを反映させたくないときに、そして、設定ウィンドウ 71 を閉じたい時に操作されるボタン 78-3 の 3 個のボタンが備えられている。

【0133】

各設定部におけるパラメータを設定するためには、ユーザは、カーソル 79 を、所望の部分にマウス 16（図 2）などを操作させることにより移動させ、クリックなどの所定の操作をすることにより行うことが可能である。例えば、ユーザがマウス 16 を用いて、カーソル 79 を間隔設定部 75 の部分に移動させ、クリックした場合、図 24 に示すように、プルダウンメニュー 81 が表示される。プルダウンメニュー 81 には、ログの記録の間隔として設定できる値が表示され、表示されきれていない部分を表示させるために操作されるスクロールバーが右側に表示されている。

【0134】

例えば、ログの記録間隔として設定される値としては、1 秒、3 秒、5 秒、10 秒、30 秒、1 分、3 分、5 分、10 分、30 分、60 分（1 時間）の 11 通りである。勿論他の時間を設定できるように、プルダウンメニュー 81 に表示されるようにしても良い。ユーザは、ログを記録させる状況を考慮し、所望の時間を選択する。例えば、歩いているときにログを記憶させる時には、その移動速度は速くはないので、10 分とか 30 分などの比較的長い時間（周期）を選択し、車で移動しているときにログを記憶させる時には、その移動速度は早いので、こまめに記録されるように 30 秒とか 1 分などの比較的短い時間を選択する。

【0135】

他のパラメータも同様の仕方により設定することが可能である。勿論、プルダウンメニュー 81 に表示された値のみを選択するのではなく、直接、設定部分にカーソル 81 を移動させ、表示されている数字を替えることも可能である。

【0 1 3 6】

設定されたパラメータに関するデータは、ボタン 7 8－2 が操作されることにより、パーソナルコンピュータ 4 から GPS 装置 1 に対して出力される。この場合、GPS 装置 1 においては、古いパラメータ値を新たに設定されたパラメータ値に書き換えるわけであるので、記憶部 5 2 への書き込み指示を受けることになる。すなわち、図 2 2 のフローチャートのステップ S 2 1 5 において、記憶部 5 2 への書き込みの指示であると判断され、ステップ S 2 1 6 に進み、パラメータ値の書き込み処理が実行される。

【0 1 3 7】

このようなパーソナルコンピュータ 4 と GPS 装置 1 との間でデータの授受が行われている際、何らかの原因でエラーが発生した場合、図 2 5 に示したようなエラーメッセージが、ディスプレイ 1 9 上に表示される。

【0 1 3 8】

設定ウィンドウ 7 1 は、図 2 3 に示したデザインに限らず、どのようなデザインでも良い。また、GPS 装置 1 を操作、設定するための複数の設定ウィンドウが用意されており、特に図示はしないが、例えば、GPS 装置 1 の記憶部 5 2 のログデータをパーソナルコンピュータ 4 の HDD 1 8（図 2）に記憶（ダンプ）させる時のウィンドウなどがある。ユーザがダンプさせる為の操作するウィンドウを開き、所定の操作し、ダンプを実行させた場合、図 2 6 に示したような、データ転送中であることを知らせるウィンドウがディスプレイ 1 9 上に表示される。

【0 1 3 9】

図 2 6 に示したようなウィンドウが表示されているときに、ユーザがキャンセルボタンを操作した場合、GPS 装置 1 においては、図 2 2 のステップ S 2 1 1 の処理により、ダンプ中止の指示であると判断し、ステップ S 2 1 2 において、ダンプ処理が中止される。その結果、図 2 6 に示したデータ転送中を示すウィンドウは表示されなくなる。

【0 1 4 0】

このように、GPS 装置 1 は、位置情報や時刻情報を含むログデータを記憶し、パーソナルコンピュータ 4 に、その記憶されたログデータを供給することが可能

である。パーソナルコンピュータ 4 において、ユーザは、この供給されたログデータとデジタルカメラ 2（図 1）で撮像され、フロッピーディスク 3 に記憶された画像データとを関連付けて編集することができる。

【0 1 4 1】

デジタルカメラ 2 は、例えば、JEIDA (Japan Electronic Industry Development Association) が定義したデジタルカメラのフォーマット形式 DCF (Design rule for Camera File) に基づき、撮影日時が、各画像データ毎に記録されるようになっている。即ち、図 2 7 に示すように、デジタルカメラ 2 で撮像された画像の画像ファイルは、主に、ヘッダーと画像データ本体から構成されており、そのヘッダーには、画像データ本体に記録されている画像に関するデータが記録され、その内の 1 つのデータとして、撮像日時が記録されている。

【0 1 4 2】

ここで、デジタルカメラ 2 により撮像された画像の撮像場所を特定する際の、パーソナルコンピュータ 4 の動作について、図 2 8 のフローチャートを参照して説明する。ステップ S 2 3 1 において、パーソナルコンピュータ 4 は USB を介して接続されている GPS 装置 1 からログを読み出す。読み出されたログは、例えば、RAM 1 3（図 2）に記憶される。記憶される際、ログデータは、時刻順に昇順で配列されて記憶される。さらに、1 つ 1 つのログデータに、0 から始まるカウンタ値が付せられる。パーソナルコンピュータ 4 に記憶されたログの一例を、図 2 9 に示す。

【0 1 4 3】

図 2 9 に示したログは、3 2 個のログデータから構成されている。ログは、GPS 装置 1 の電源がオンにされてからオフにされるまでに記録されたログデータの集まりであり、換言すれば、スタートフラグが 1 のログデータからエンドフラグが 1 までのログデータから構成されている。図 2 9 では、ログデータ本体の部分に記録されているデータのうち、時刻のみを示し、“1 0 : 1 8 : 0 0” 乃至 “1 0 : 3 3 : 3 0” まで、3 0 秒ごとに、ログデータが記録された例を示している。また、このログデータ本体に記録されている時刻データを基に、時刻順に配列し、0 乃至 3 1 のカウンタ値が付せられている。

【0 1 4 4】

ステップ S 2 3 2 において、処理対象となる 1 画像データが読み込まれる。この読み込みは、まず、FDD 1 7 にセットされた、デジタルカメラ 2 により撮像された画像データが記録されているフロッピーディスク 3（携帯用半導体メモリ 5 や通信を用いても良い）から、図 2 7 に示したようなデータ構造をもつ画像データが RAM 1 3、または、HDD 1 8 に読み込まれ、記憶される。この際、フロッピーディスク 3 から、全ての画像データを読み出し、例えば、RAM 1 3 に記憶させた後、処理対象となる 1 画像データを RAM 1 3 から読み出すようにしても良いし、フロッピーディスク 3 から 1 画像データずつ読み出すようにしても良い。

【0 1 4 5】

ステップ S 2 3 3 において、処理対象となるログデータのカウンタ値が初期値である 0 に設定される。ステップ S 2 3 4 において、カウンタ値が全ログデータ数 + 1 よりも小さいか否かが判断される。換言すれば、全てのログデータがステップ S 2 3 4 以下の処理の処理対象となったか否かが判断される。この場合、カウンタ値が 0 に設定されたばかりであるので、カウンタ値は全ログデータ数 + 1 より大きくはないと判断され、ステップ S 2 3 5 に進む。

【0 1 4 6】

ステップ S 2 3 5 において、プレログがカウンタ値に、ネクストログがカウンタ値 + 1 に、それぞれ設定される。なお、プレログとネクストログは、それぞれ時刻的に隣り合うログデータ（カウンタ値が隣り合う）であり、プレログの方が、ネクストログより時刻的に 1 つ前の時刻を示すログデータとする。ステップ S 2 3 6 において、プレログが示す時刻が撮影日時よりも以前であるか否かが判断される。すなわち、プレログが示す時刻が、ステップ S 2 3 2 において読み込まれた、処理対象となっている画像データに含まれる撮影日時よりも以前を示す時刻であるか否かが判断される。

【0 1 4 7】

ステップ S 2 3 6 において、プレログが示す時刻が撮影日時以前であると判断された場合、ステップ S 2 3 7 に進み、ネクストログが示す時刻が、撮影日時よりも後を示す時刻であるか否かが判断される。ネクストログが撮影日時よりも後

を示す時刻ではないと判断された場合、ステップ S 2 3 8 に進み、カウンタ値が 1 だけ加算され、その新たなカウンタ値のログデータに対して、ステップ S 2 3 4 以下の処理が繰り返される。

【0 1 4 8】

一方、ステップ S 2 3 7 において、ネクストログが示す時刻が撮影日時より後を示す時刻であると判断された場合、ステップ S 2 3 9 に進む。ステップ S 2 3 9 において、撮影場所の推測が行われる。ここで、図 3 0 を参照して撮影場所の推測の仕方について説明する。撮影日時が「1 0 : 3 2 : 4 0」である場合、まず、プレログのカウンタ値が 0 乃至 2 8（時刻「1 0 : 1 8 : 0 0」乃至時刻「1 0 : 3 2 : 0 0」）のログデータまで、ステップ S 2 3 6 の処理でプレログの示す時刻が撮影日時以前であると判断されるが、ステップ S 2 3 7 において、ネクストログが示す時刻が撮影日時の後ではないと判断されるので、ステップ S 2 3 4 乃至 S 2 3 8 の処理が繰り返されることになる。

【0 1 4 9】

そして、カウンタ値が 2 9 になったとき（即ち、プレログの示す時刻は「1 0 : 3 2 : 3 0」であり、ネクストログが示す時刻は「1 0 : 3 3 : 0 0」のとき）、ステップ S 2 3 6 の処理で、プレログの示す時刻が撮影日時の時刻よりも以前であると判断され、ステップ S 2 3 7 の処理で、ネクストログが示す時刻が撮影日時よりも後であると判断されるので、ステップ S 2 3 9 の処理で撮影場所の推測が行われることになる。このような状態が、図 3 0 に示した状態である。即ち、撮影日時が 2 つのログデータの間に位置する状態である。

【0 1 5 0】

この場合、撮影日時が「1 0 : 3 2 : 4 0」であり、その前のログデータが示す時刻が「1 0 : 3 2 : 3 0」、その後のログデータが示す時刻が「1 0 : 3 3 : 0 0」である。図 3 0 に示したように、時間軸上に、2 つのログデータと撮影日時を表す点を、それぞれプロットすると、撮影日時を示す点は、ログデータを示す 2 つの点を内分する点であると考えられる。そこで、撮影日時を示す点は、2 つのログデータを示す点を 1 : 2 に内分する点であると考え、2 つのログデータの位置情報から、撮影日時の位置情報を推測することができる。

【0151】

この場合、時刻「10:32:30」のログデータの位置情報は、「N42°32'35"」、
「E135°12'20"」であり、時刻「10:33:00」のログデータの位置情報は、「N42°35'35"」、
「E135°00'40"」である。撮影場所の北緯（N）は、2つのログデータの位置情報を、1
対2に内分するということから、「N42°33'35"」と推測される。また、
撮影場所の東経（E）は、2つのログデータの位置情報を、1対2に内分する
といこうことから、「E135°04'20"」と推測される。ステップS23
9においては、このような推測により、撮影日時に対応する撮影場所が決定され
る。

【0152】

なお、撮影日時と、ログデータが示す時刻とが一致する場合は、換言すると、
内分比率が0:X（Xは、ログデータの記憶間隔に依存する値である）である場
合は、そのログデータの位置情報が、処理対象となっている画像データの撮影場
所のデータとして推測される。

【0153】

GPS装置1は、上述したように、1秒ごとにログデータを記憶する連続モード
から、最大3600秒（1時間）間隔でログデータを記憶する間欠モードを選択
できるようになっている。また、GPS装置1は、遮蔽物などが存在するところ
では、正確に衛星からの信号を受信できないときがある（正確な位置情報を含むロ
グデータを記憶できない時がある）。このようなことにより、間欠モードの場合
や遮蔽物などで、衛星からの信号を受信できなかったために、画像データの撮影
日時に対応する（一致する）位置情報を含むログデータが存在しない場合が想定
される。このような場合に対処するため、上述したような処理により、撮影場所
を推測する。

【0154】

ステップS239において、撮影場所が推測（決定）されると、ステップS2
41において、その撮影場所のデータと処理対象となっている画像データとが、
関連付けられ、例えば、HDD18に記憶される。

【0 1 5 5】

一方、ステップ S 2 3 4 において、カウンタ値が全ログデータ数＋1 よりも大きいと判断された場合、または、ステップ S 2 3 6 において、プレログが示す時刻が撮影日時の時刻よりも以前ではないと判断された場合（すなわち、この場合、時刻の早い順に撮影日時と比較されていくのであるから、プレログが示す時刻が撮影日時の時刻よりも以前ではないと判断されるということは、まさに全てのログデータは、撮影日時より後の時刻を示しているということである）、ステップ S 2 4 0 に進む。

【0 1 5 6】

ステップ S 2 4 0 において、処理対象となっている画像データに対応する撮影場所が推測できないと判断され、ステップ S 2 4 1 において、撮影場所が推測不可能であったことを示すデータと共に、画像データが記憶される。

【0 1 5 7】

上述した説明においては、撮影日時に近い時刻の 2 つのログデータを検索した後、撮影場所を推測するようにしたが、まず、撮影日時と一致する時刻のログデータを検索するステップを設け、一致するログデータが検索されない場合のみ、推測を行うようにしても良い。

【0 1 5 8】

このようにして、撮影場所と関連付けられた画像データは、所定のアプリケーション上で、例えば、その位置情報に対応するデジタルマップ上の位置にサムネイル画像として表示されたり、位置情報を基に所定の地区毎にまとめられるといった編集がされる。また、画像データがデジタルマップ上に表示される際、その画像データに関連付けられている位置情報が、ユーザの指示により取得されたものである（マークボタン 3 6 が操作され際に記憶されたログデータからの位置情報である）場合、そのことを示す表示がされるなどしても良い。

【0 1 5 9】

また、ログデータは、画像データと関連付けて用いるばかりではなく、時間情報を基にソートし、そのソートされた順に位置情報をデジタルマップ上にプロットしていけば、その時歩いた歩行軌跡を作成することもできる。

【0160】

なお、上述した実施の形態においては、デジタルカメラ2で得られた静止画像を用いた場合を例に挙げて説明したが、デジタルビデオカメラなどで得られた動画像の画像データに対して本発明を適用できる。また、GPS以外に、GLONASS (Global Orbiting Navigation Satellite System) でも良い。

【0161】

上述した一連の処理は、ハードウェアにより実行させることもできるが、ソフトウェアにより実行させることもできる。一連の処理をソフトウェアにより実行させる場合には、そのソフトウェアを構成するプログラムが、専用のハードウェアに組み込まれているコンピュータ、または、各種のプログラムをインストールすることで、各種の機能を実行することが可能な、例えば、汎用のパーソナルコンピュータなどに、プログラム格納媒体からインストールされる。

【0162】

ここでは、パーソナルコンピュータ4にインストールされ、パーソナルコンピュータ4によって実行可能な状態とされるプログラムを格納するプログラム格納媒体は、図31に示すように磁気ディスク131（フロッピーディスクを含む）、光磁気ディスク132（CD-ROM (Compact Disk-Read Only Memory) , DVD (Digital Versatile Disk) を含む）、光磁気ディスク133（MD (Mini-Disk) を含む）、もしくは半導体メモリ134などよりなるパッケージメディア、または、プログラムが一時的若しくは永続的に格納されるROM112や記憶部118を構成するハードディスクなどにより構成される。プログラム格納媒体へのプログラム格納媒体へのプログラムの格納は、必要に応じてルータ、モデムなどのインタフェースを介して、ローカルエリアネットワーク、インターネット、デジタル衛星放送といった有線または無線の通信媒体を利用して行われる。

【0163】

なお、本明細書において、媒体により提供されるプログラムを記述するステップは、記載された順序に従って、時系列的に行われる処理は勿論、必ずしも時系列的に処理されなくとも、並列的あるいは個別に実行される処理をも含むものである。

【0 1 6 4】

また、本明細書において、システムとは、複数の装置により構成される装置全体を表すものである。

【0 1 6 5】

【発明の効果】

以上の如く請求項 1 に記載の情報処理方法、請求項 4 に記載の情報処理装置、および請求項 5 に記載のプログラム格納媒体によれば、測位情報と測位情報が得られた時刻を表す第 1 の時刻情報とを関連付けて記憶し、映像情報と映像情報が得られた時刻を表す第 2 の時刻情報とを関連付けて記憶し、第 2 の時刻情報と最も近い第 1 の時刻情報を検索し、その検索された第 1 の時刻情報に対応する測位情報を、第 2 の時刻情報に対応する映像情報と関連付けるようにしたので、ユーザが映像情報の編集などを簡便に行うことが可能となる。

【0 1 6 6】

以上の如く請求項 6 に記載の情報処理装置、請求項 8 に記載の情報処理方法、および請求項 9 に記載のプログラム格納媒体によれば、測位データと時刻データが関連付けられたログデータを記憶している装置から、ログデータを読み出す指示が入力された場合、ログデータを読み出し、読み出されたログデータのうちの測位データに基づく位置を電子地図上にプロットするようにしたので、ユーザが所望としたときに、軌跡を表示させることが可能となる。

【図面の簡単な説明】

【図 1】

本発明を適用した情報処理装置の一実施の形態の構成を示す図である。

【図 2】

図 1 のパーソナルコンピュータの内部構成を示す図である。

【図 3】

図 1 の GPS 装置の外観を示す図である。

【図 4】

GPS 装置をパーソナルコンピュータに装着した状態を説明する図である。

【図 5】

GPS装置をユーザが携帯している状態を説明する図である。

【図 6】

GPS装置の内部構成を説明する図である。

【図 7】

GPS装置内部のスイッチについて説明する図である。

【図 8】

GPS装置の動作について説明するフローチャートである。

【図 9】

図 8 のステップ S 4 の処理の詳細を説明するフローチャートである。

【図 1 0】

GPS装置に記憶されるログデータを説明する図である。

【図 1 1】

図 9 のステップ S 2 3 の処理の詳細を説明するフローチャートである。

【図 1 2】

図 8 のステップ S 7 の処理の詳細を説明するフローチャートである。

【図 1 3】

図 8 のステップ S 9 の処理の詳細を説明するフローチャートである。

【図 1 4】

図 1 3 のステップ S 7 7 の処理の詳細を説明するフローチャートである。

【図 1 5】

図 1 3 のステップ S 7 8 の処理の詳細を説明するフローチャートである。

【図 1 6】

連続動作時のGPS装置の動作について説明するタイミングチャートである。

【図 1 7】

間欠動作時のGPS装置の動作について説明するタイミングチャートである。

【図 1 8】

マークボタンが操作された際のGPS装置の動作について説明するタイミングチャートである。

【図 1 9】

パーソナルコンピュータに接続された際のGPS装置の動作について説明するフローチャートである。

【図 2 0】

図 1 9 のステップ S 1 3 6 の処理の詳細を説明するフローチャートである。

【図 2 1】

図 2 0 のステップ S 1 5 8 の処理の詳細を説明するフローチャートである。

【図 2 2】

図 2 1 のステップ S 1 7 5 の処理の詳細を説明するフローチャートである。

【図 2 3】

ディスプレイ 1 9 に表示される表示例を示す図である。

【図 2 4】

間隔設定部が操作された際の表示例を示す図である。

【図 2 5】

パーソナルコンピュータとGPS装置の間で行われているデータの授受にエラーが発生したときの表示例を示す図である。

【図 2 6】

パーソナルコンピュータとGPS装置の間でデータの授受が行われる時に表示される表示例を示す図である。

【図 2 7】

画像ファイルの構造を説明する図である。

【図 2 8】

撮像場所の特定を行う際のパーソナルコンピュータ 4 の動作を説明するフローチャートである。

【図 2 9】

ログについて説明する図である。

【図 3 0】

撮影場所の推定について説明する図である。

【図 3 1】

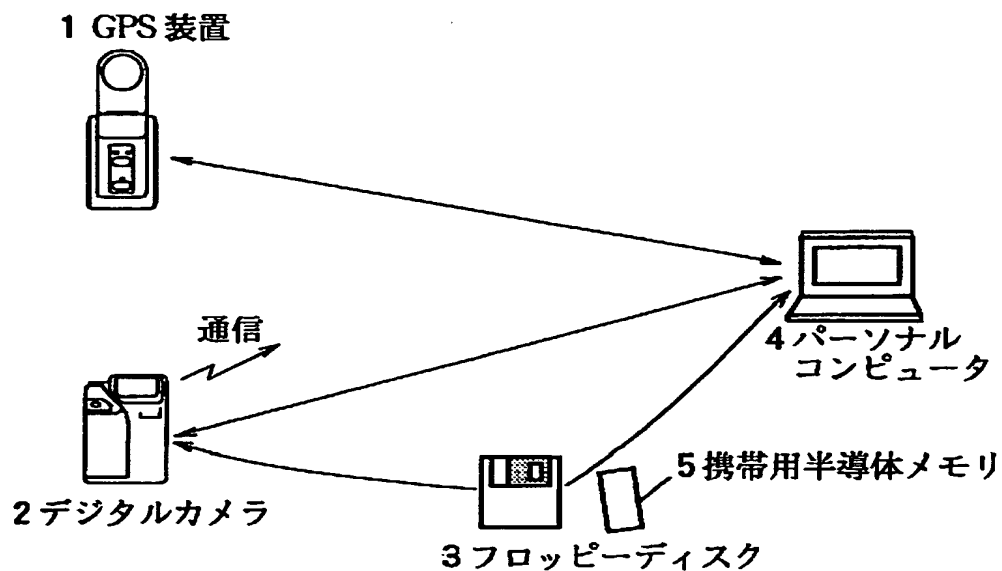
媒体を説明する図である。

【符号の説明】

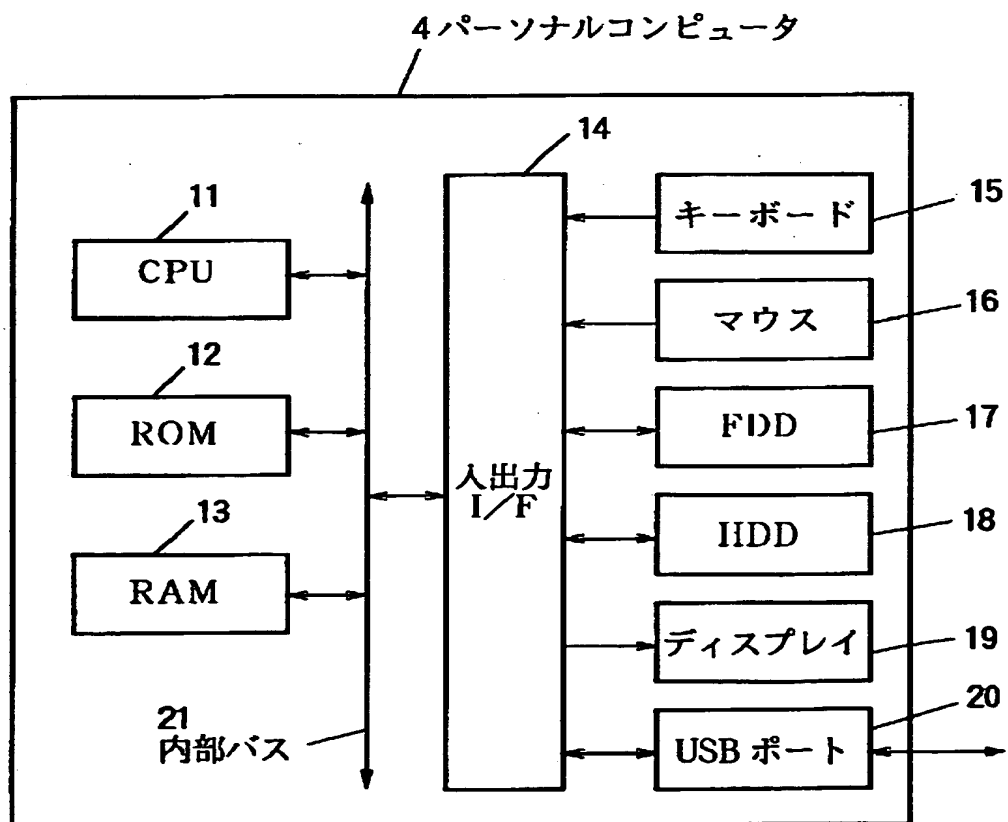
1 GPS装置, 2 デジタルカメラ, 4 パーソナルコンピュータ, 3
1 アンテナ, 3 2 本体, 3 3 GPSランプ, 3 4 RECランプ, 3 5
POWERランプ, 3 6 マークボタン, 3 7 パワーボタン, 3 8 PC
装着部, 3 9 ストラップ装着部, 4 0 電池蓋, 4 1 OPENボタン,
4 2 USBポート, 5 1 操作部, 5 2 記憶部, 5 3 制御部, 5 4
電力供給部, 6 1, 6 2 スイッチ

【書類名】 図面

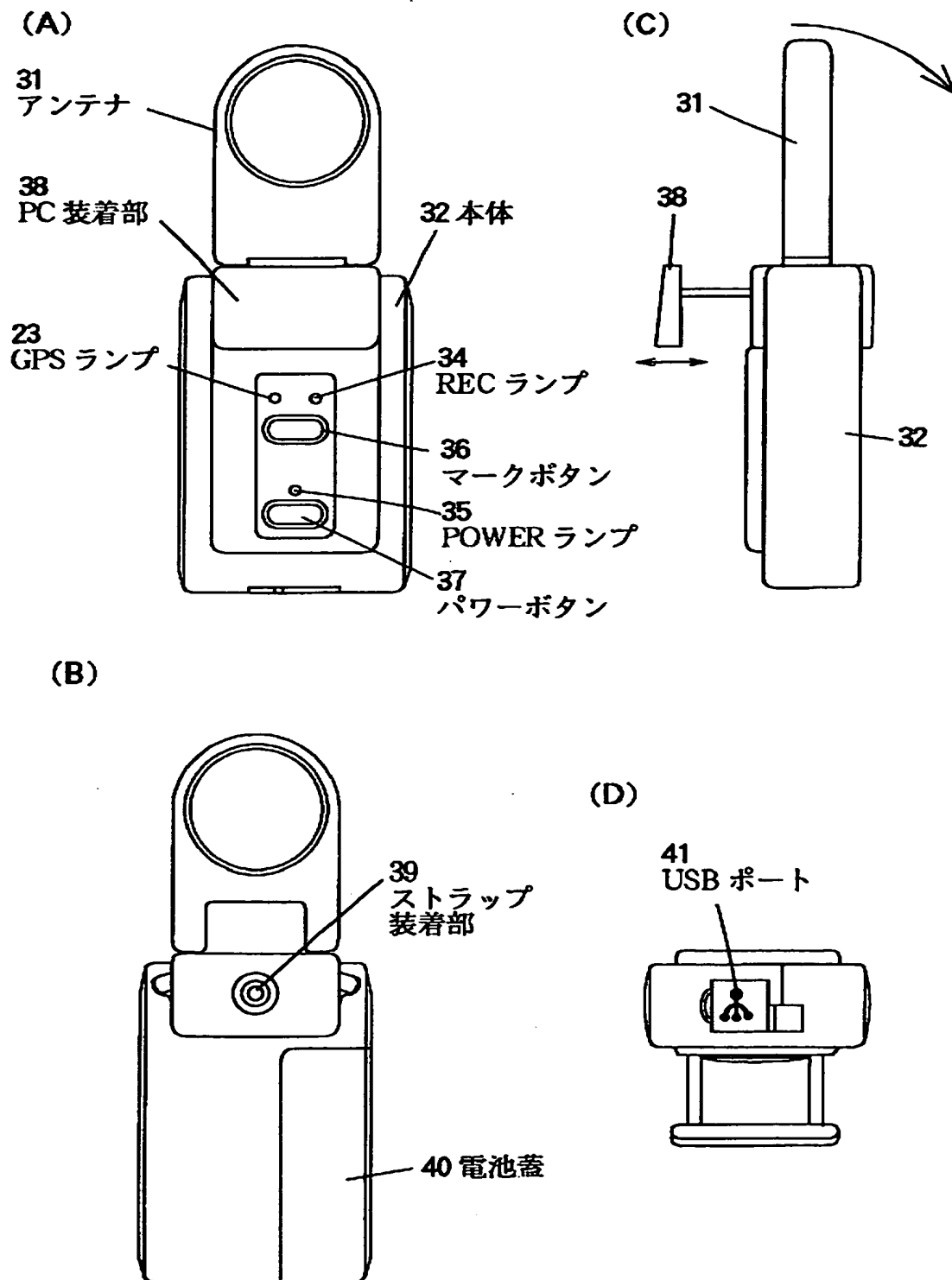
【図 1】



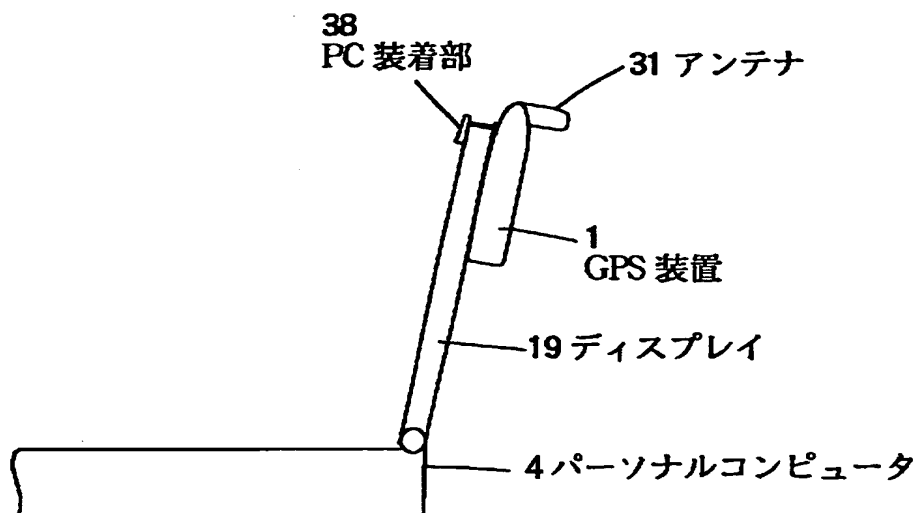
【図 2】



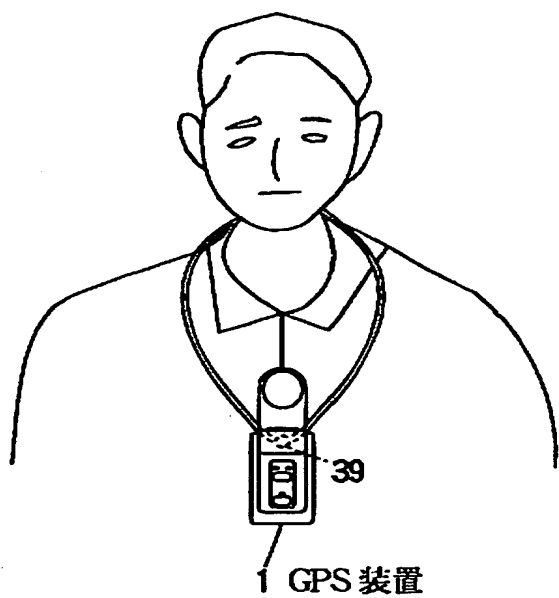
【図 3】



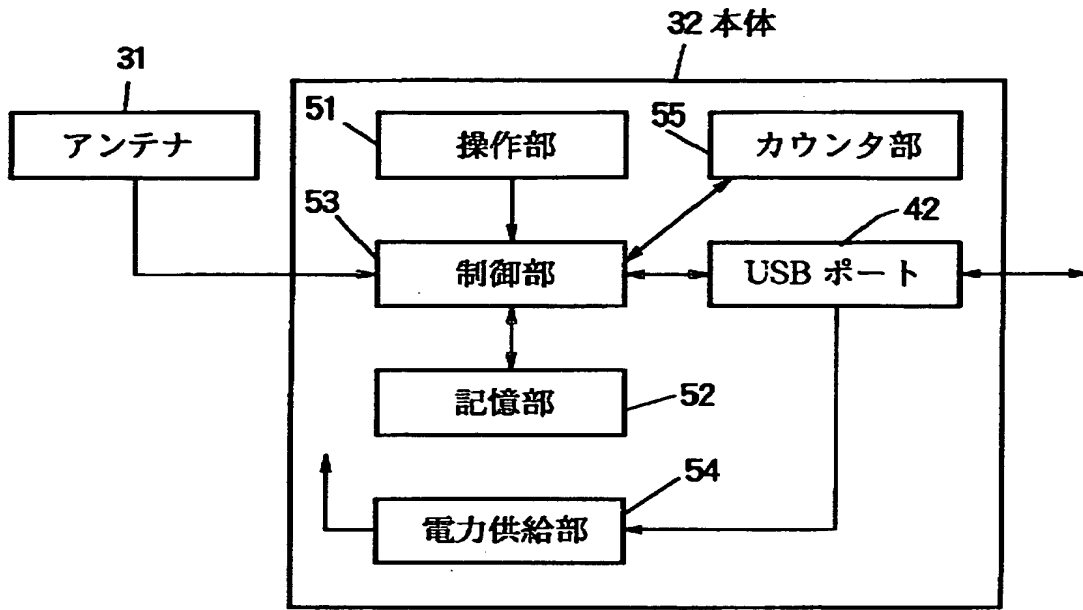
【図 4】



【図 5】

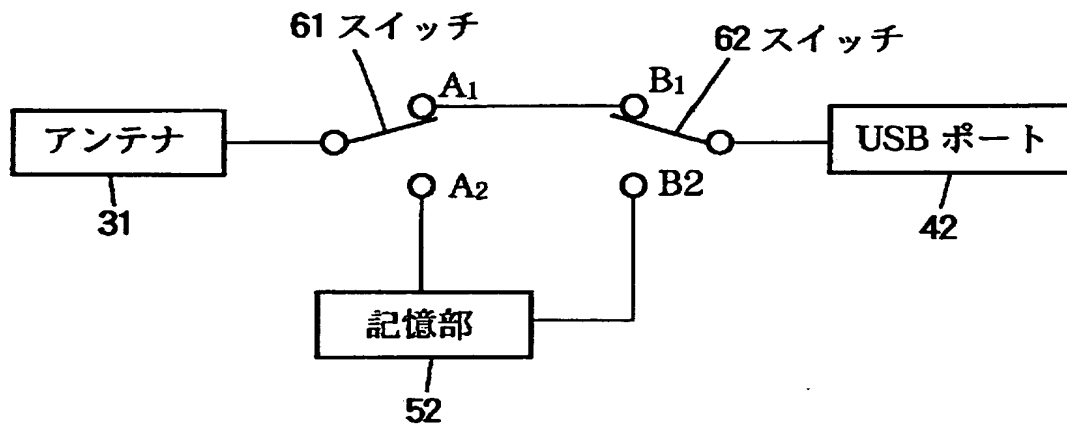


【図 6】

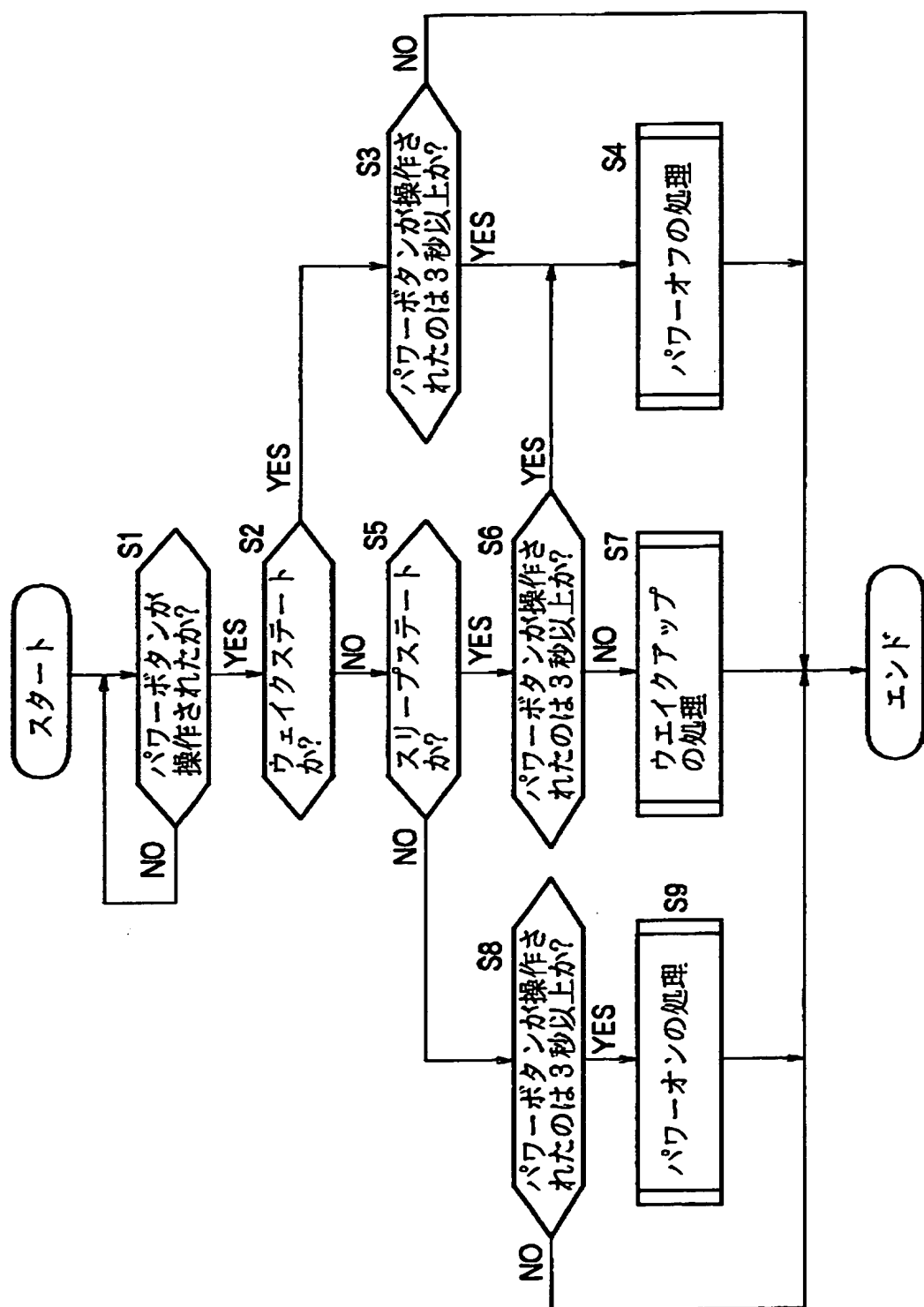


GPS 装置 1

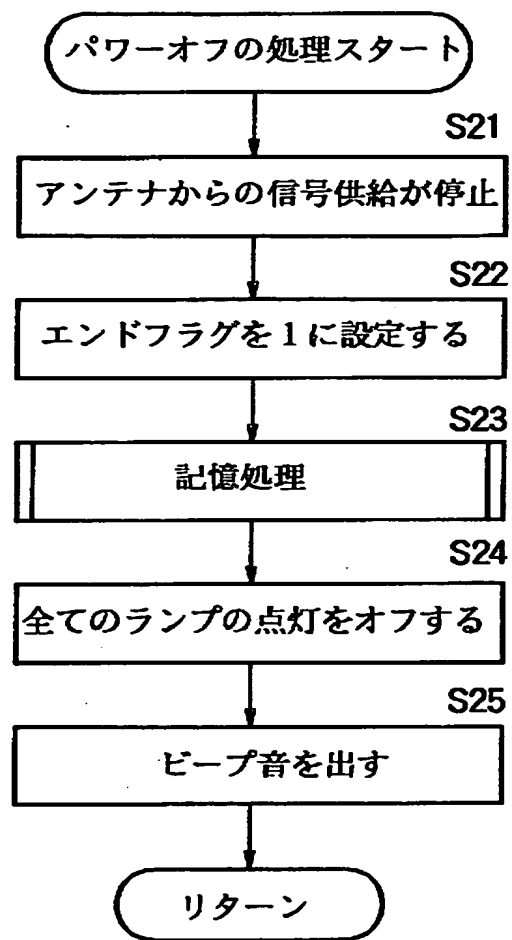
【図 7】



【図 8】



【図 9】



【図 1 0】

(A)

フラグ	ログデータ本体	ステータス
-----	---------	-------

ログデータ

(B)

スタート	エンド	マーク	0/G	ダミー
------	-----	-----	-----	-----

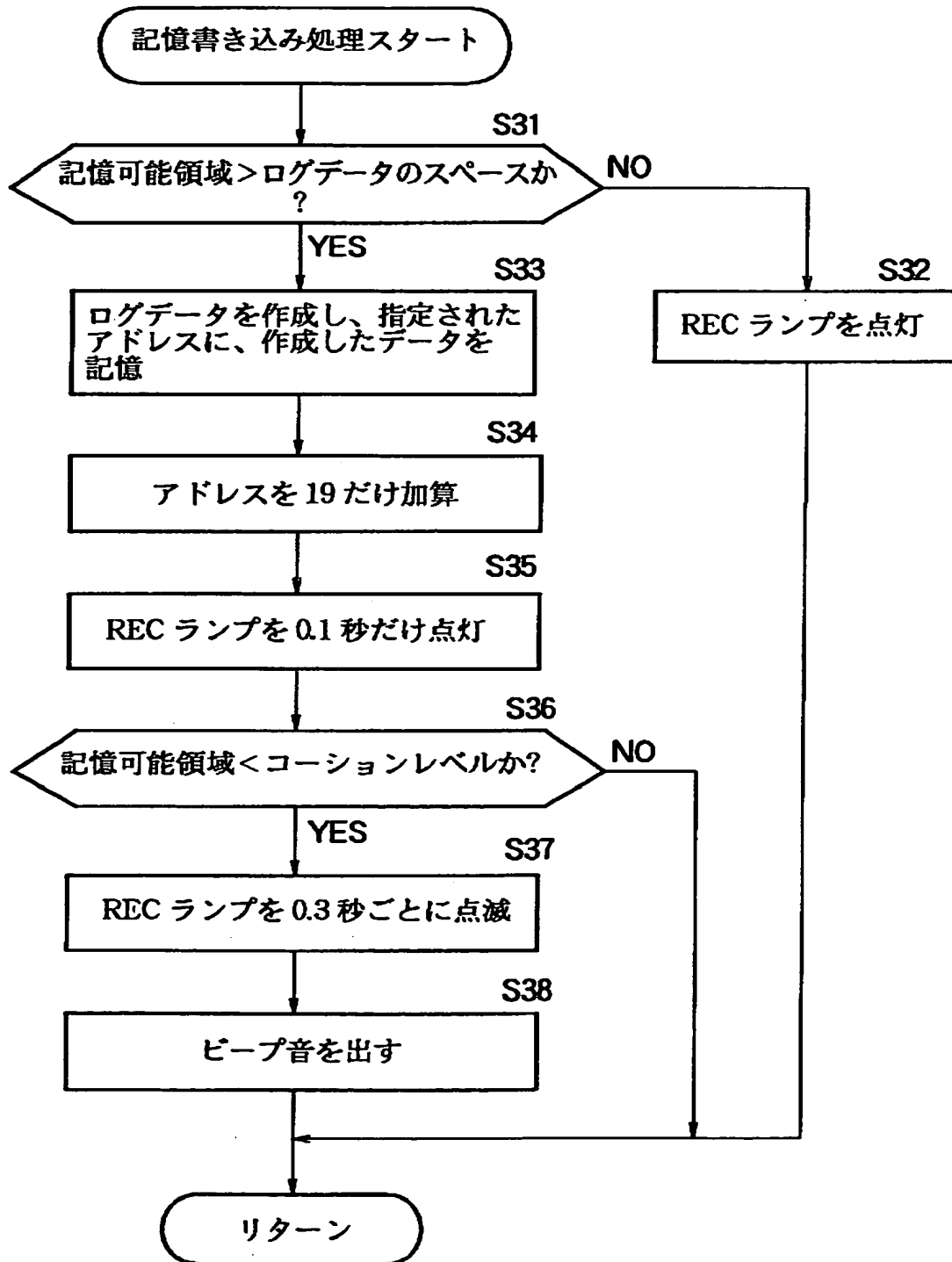
フラグデータ

(C)

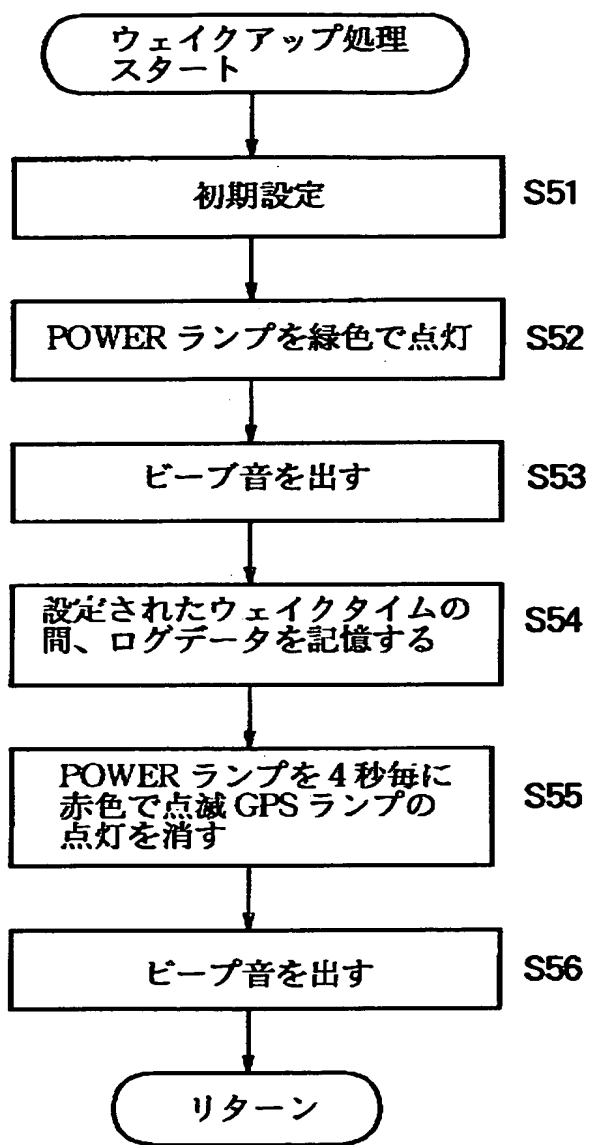
日付時刻	緯度経度半球	緯度	経度	速度	方位
------	--------	----	----	----	----

ログデータ本体

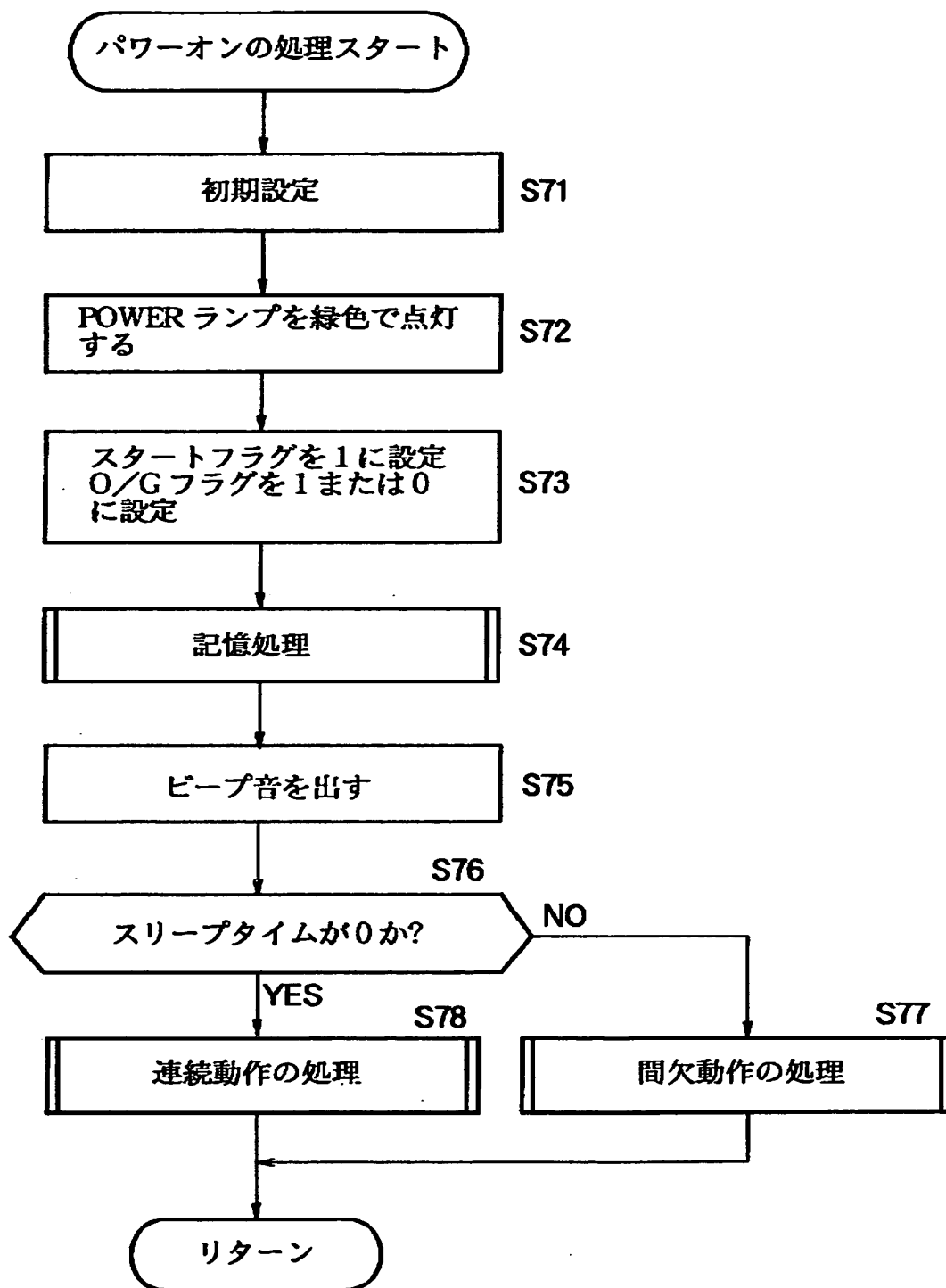
【図 1 1】



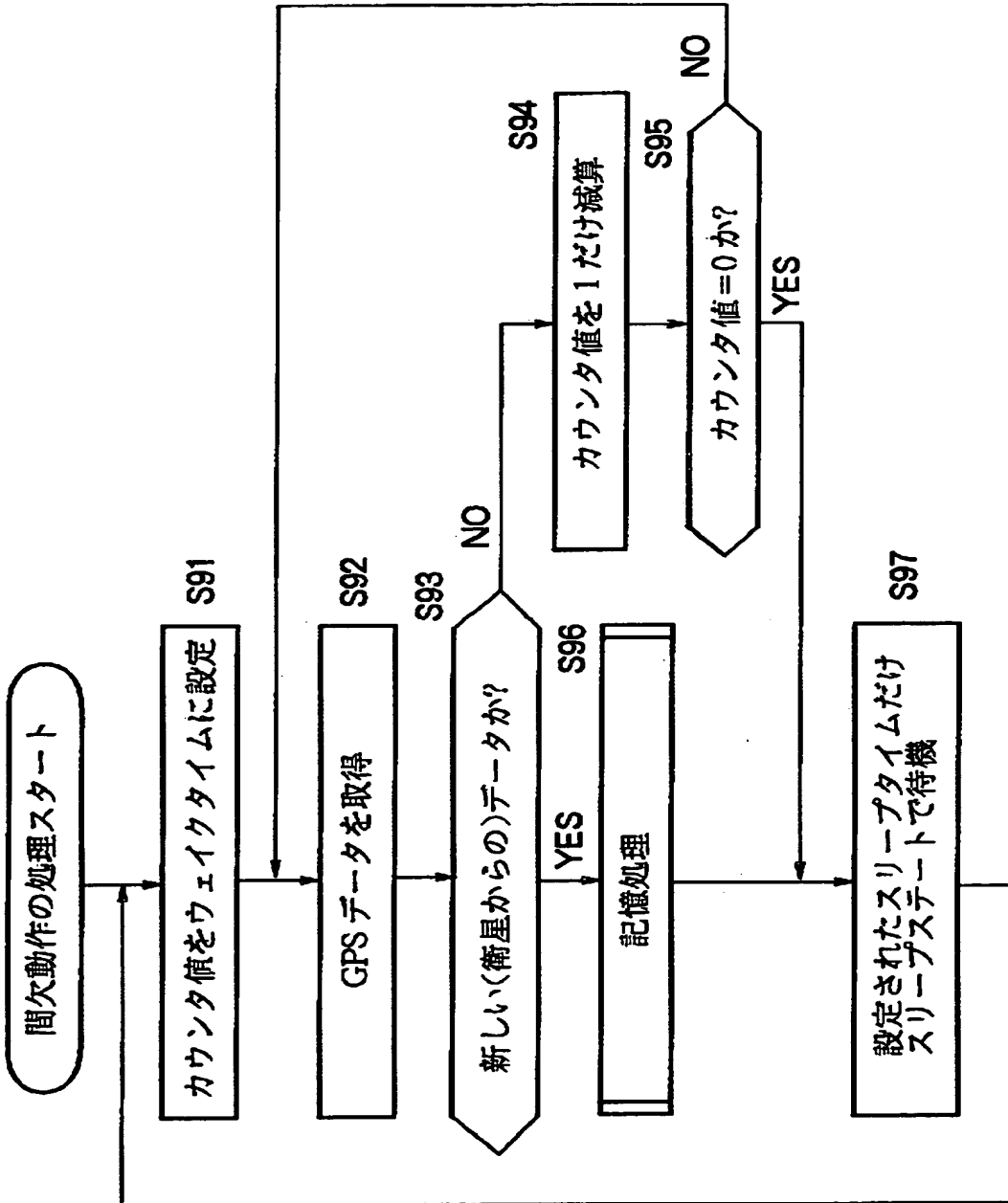
【図 1 2】



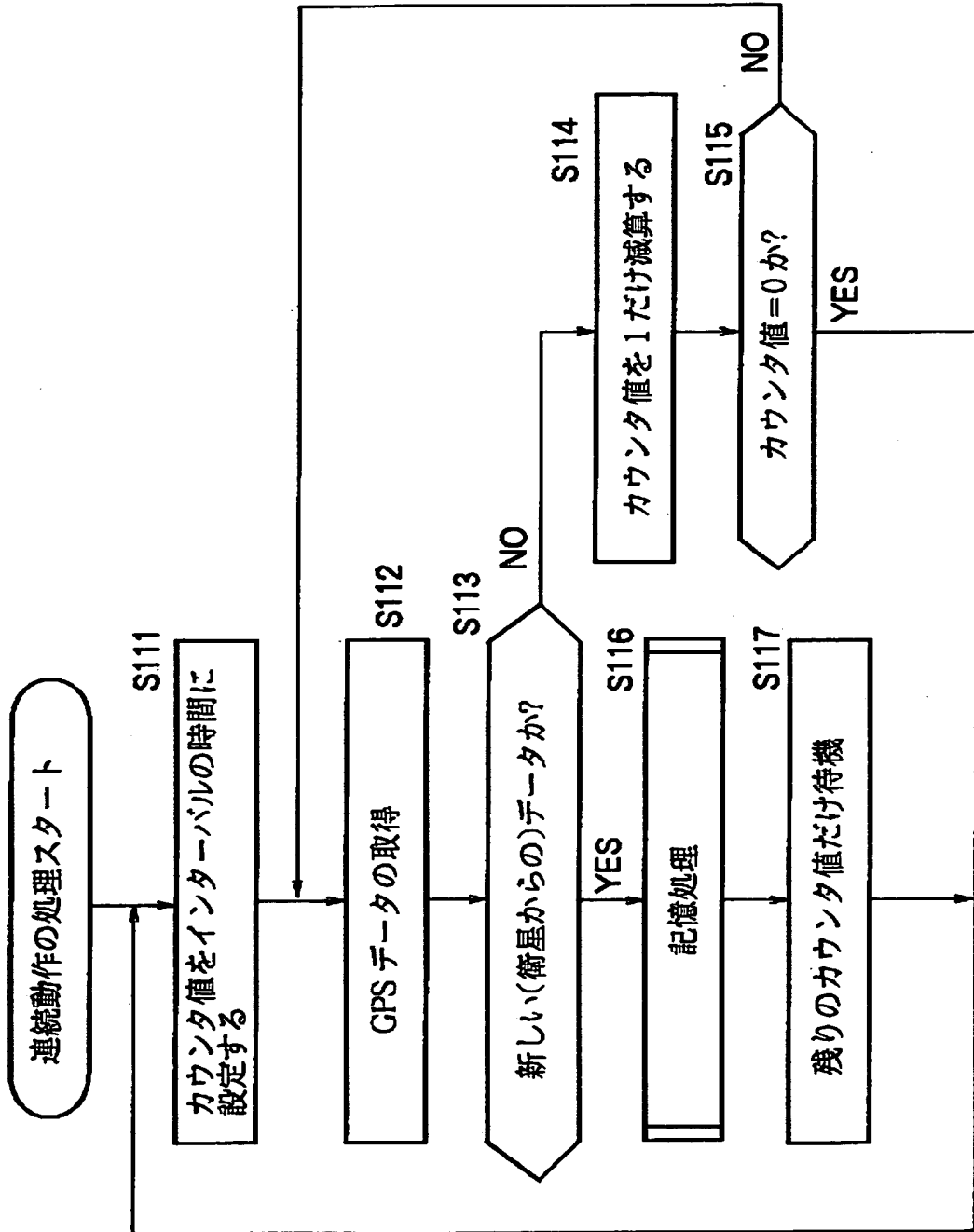
【図 1 3】



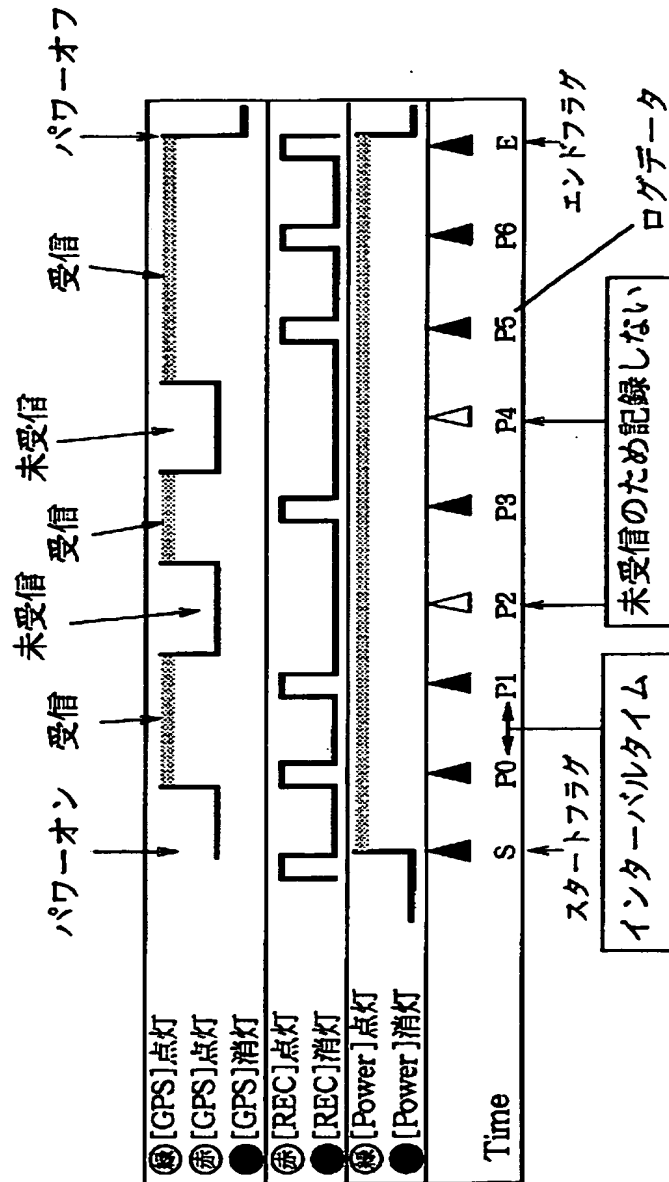
【図 1 4】



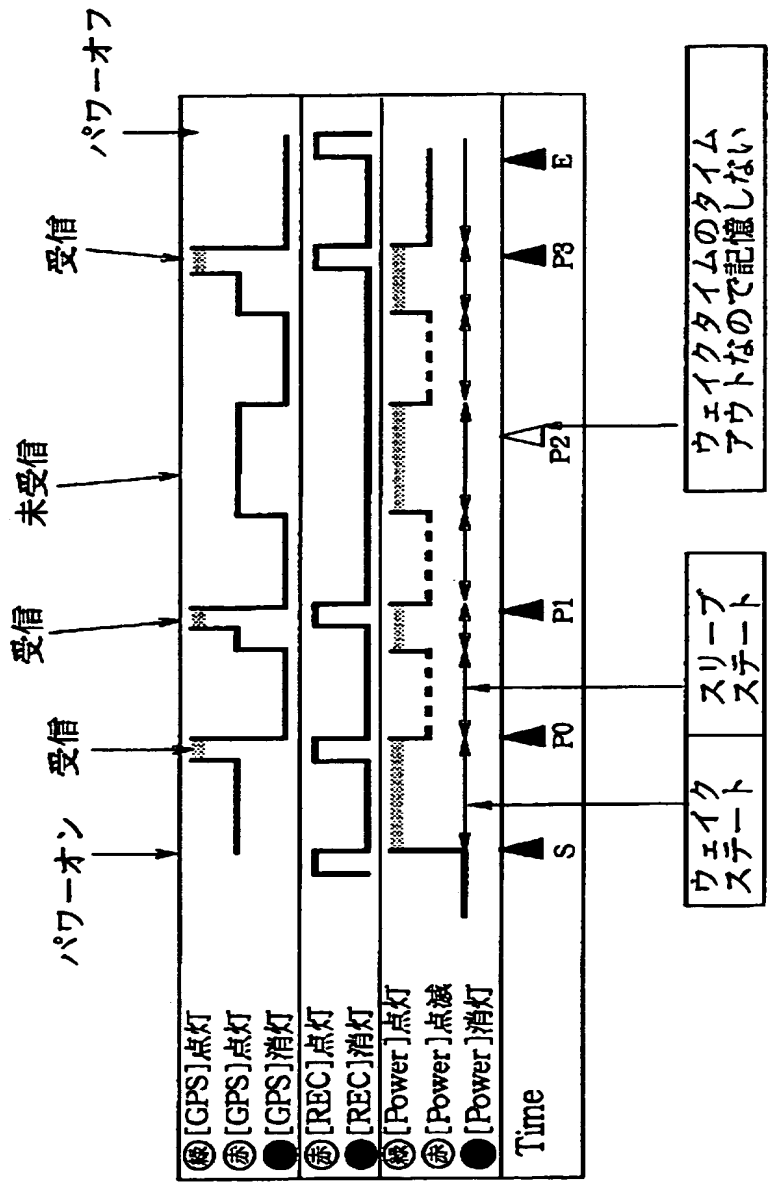
【図 1 5】



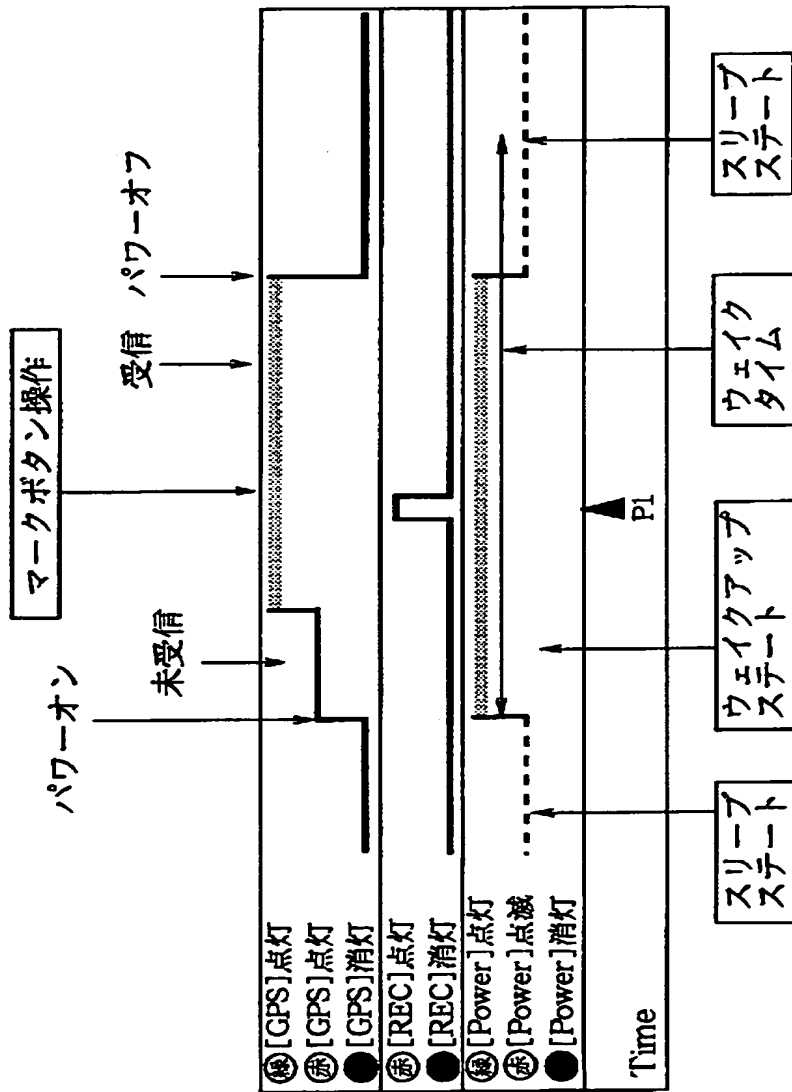
【図 1 6】



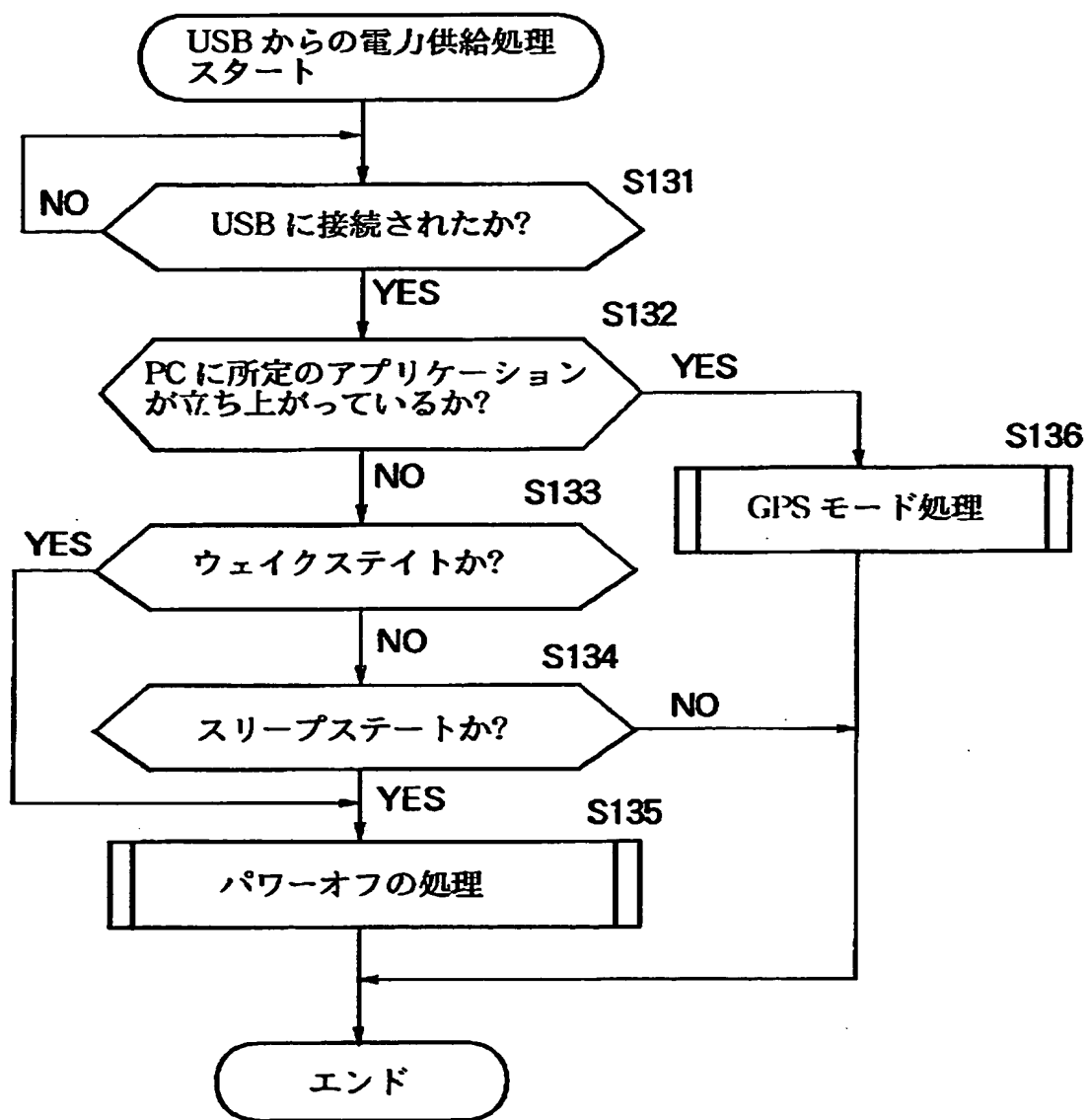
【図 1 7】



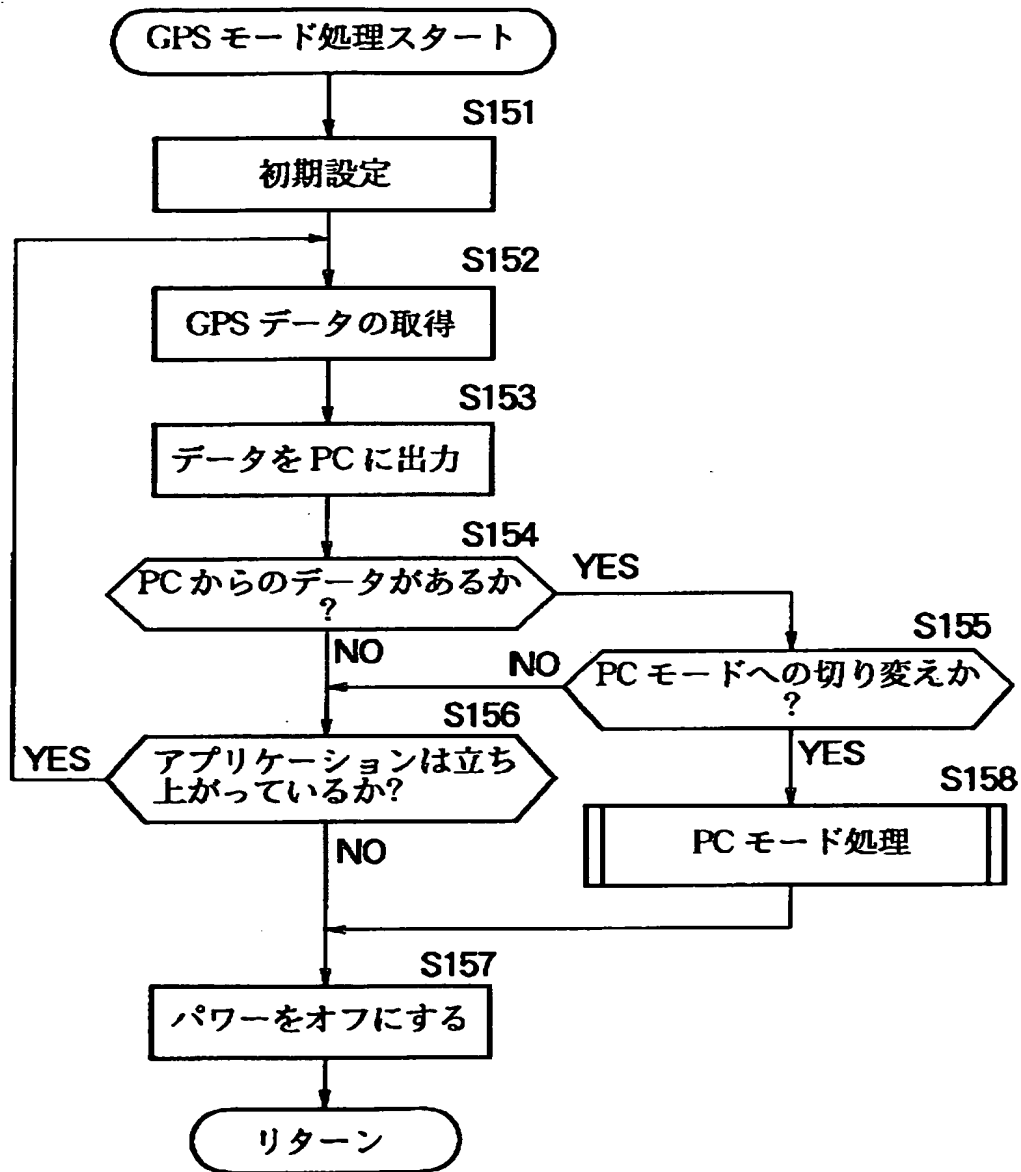
【図 1 8】



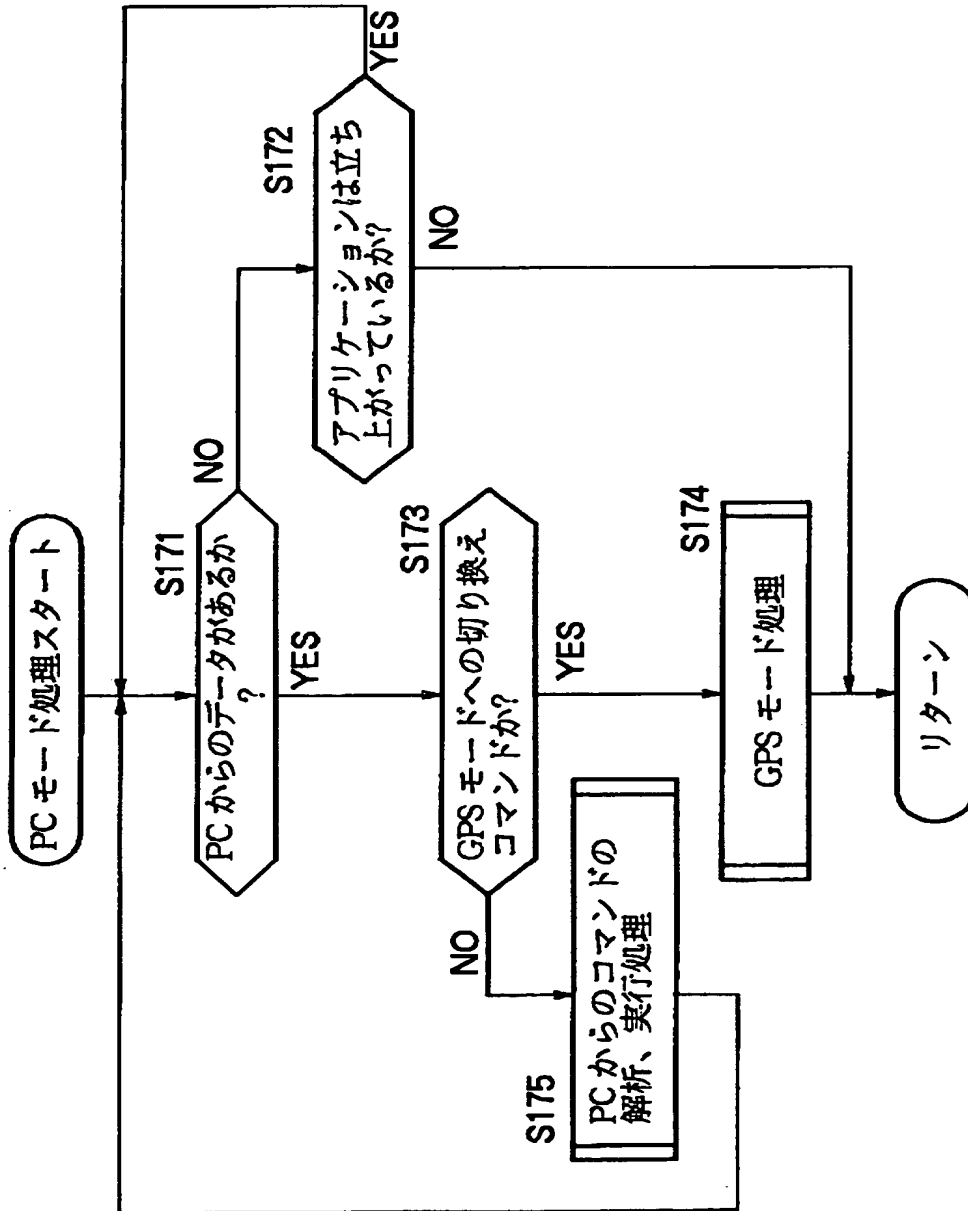
【図 1 9】



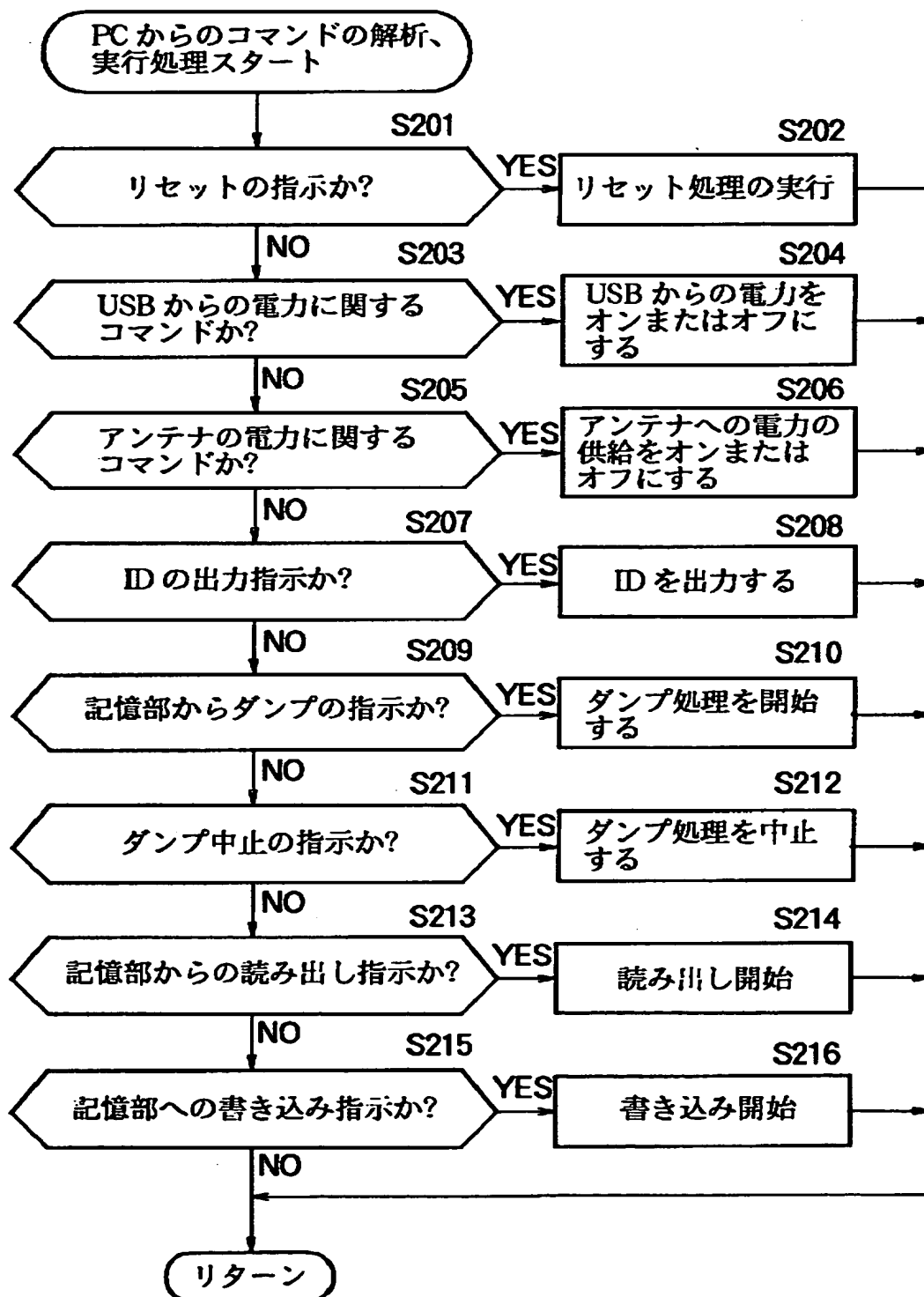
【図 2 0】



【図 2 1】

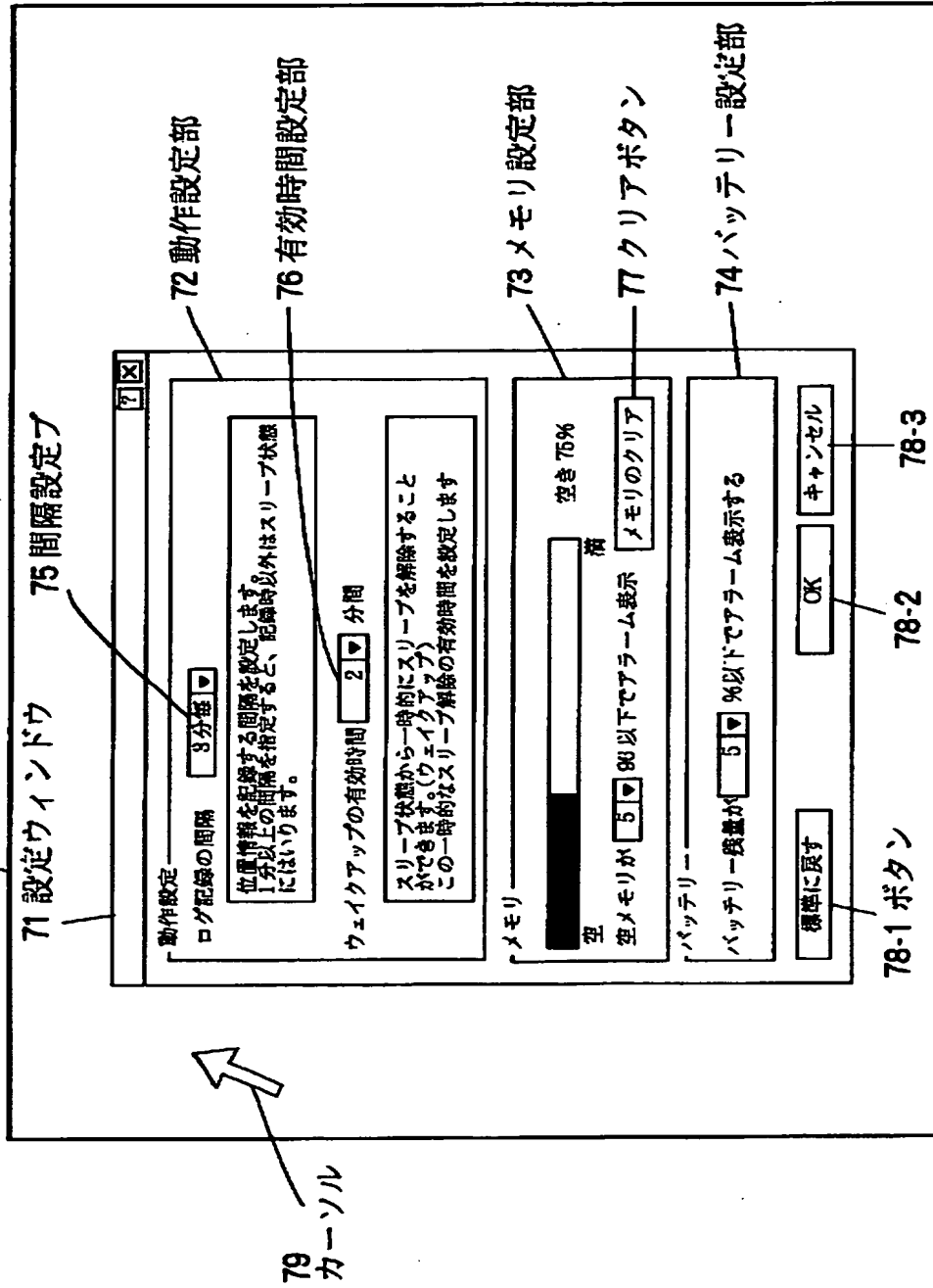


【図 2 2】

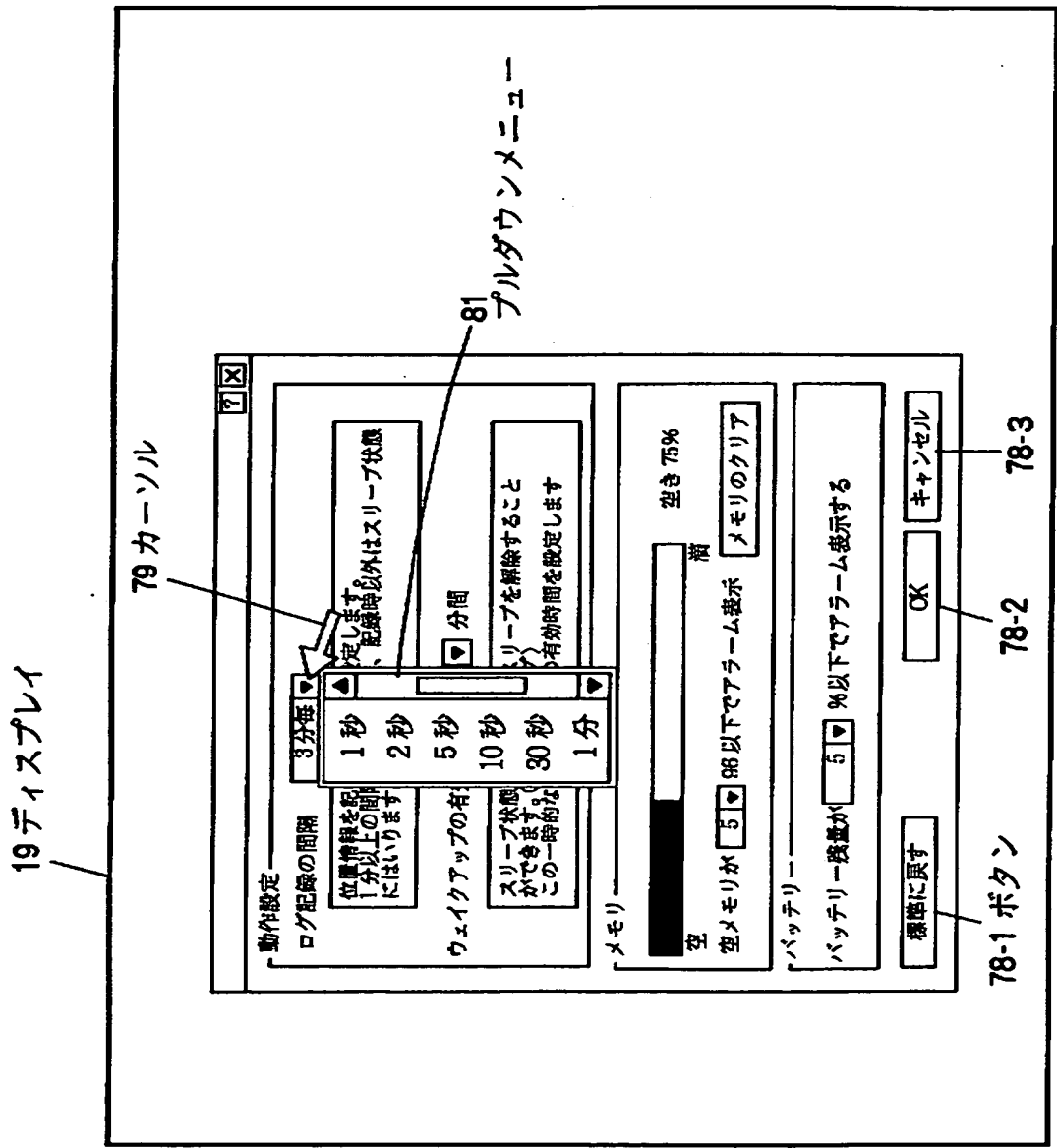


【図 2 3】

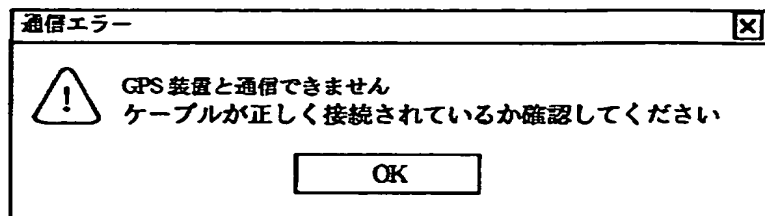
19 ディスプレイ



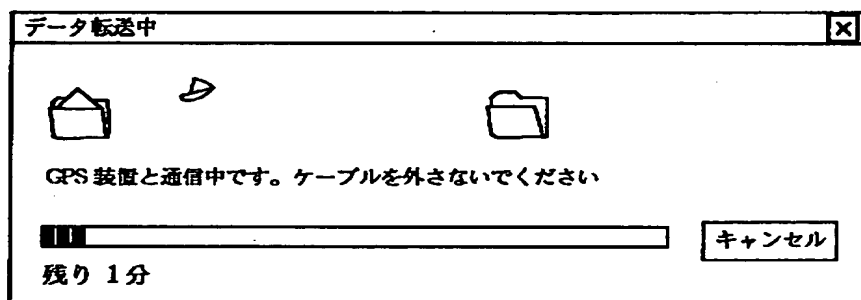
【図 2 4】



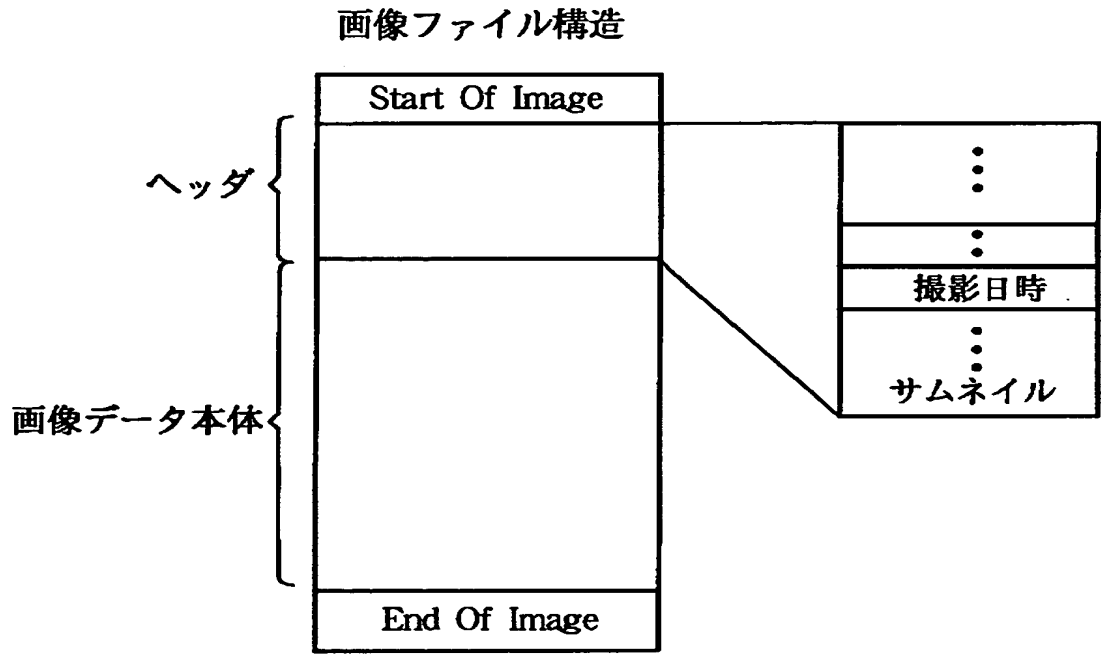
【図 2 5】



【図 2 6】

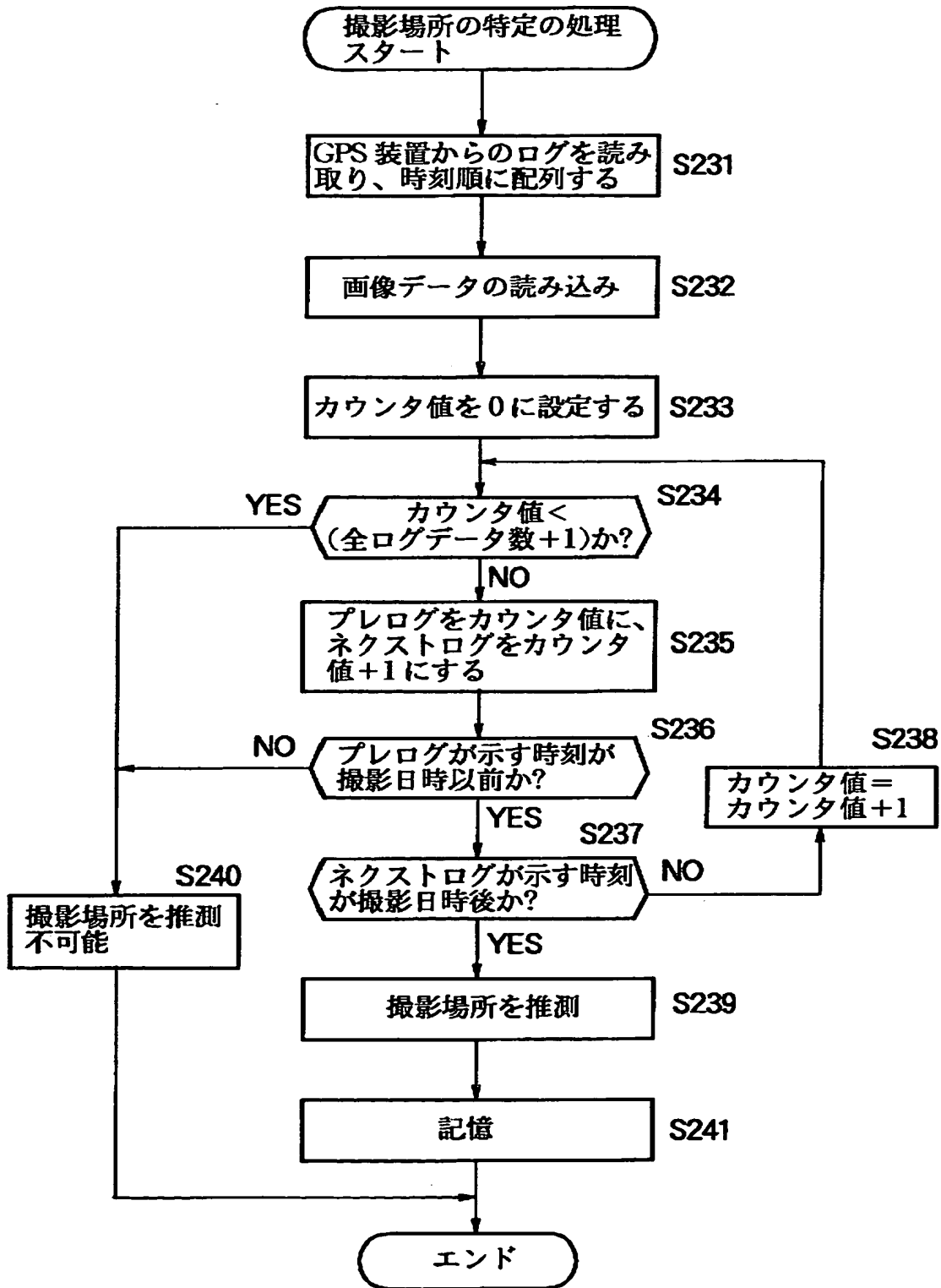


【図 2 7】



デジタルカメラで撮られた画像ファイル

【図 2 8】



【図 2 9】

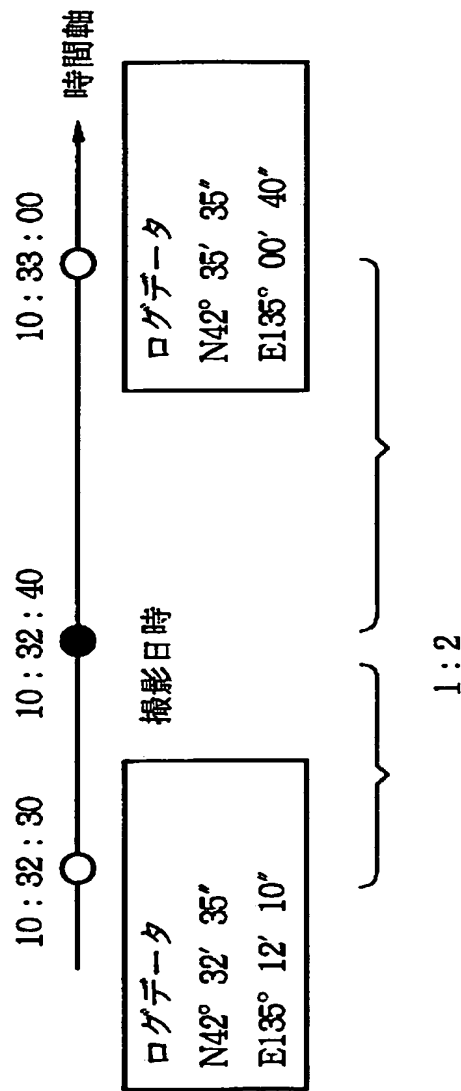
カウンタ値	フラグ		ログデータ本体	ステータス
0	1	0	10 : 18 : 00	
1	0	0	10 : 18 : 30	
2	0	0	10 : 19 : 00	
⋮				
28	0	0	10 : 32 : 00	
29	0	0	10 : 32 : 30	
30	0	0	10 : 33 : 00	
31	0	1	10 : 33 : 30	

ログ

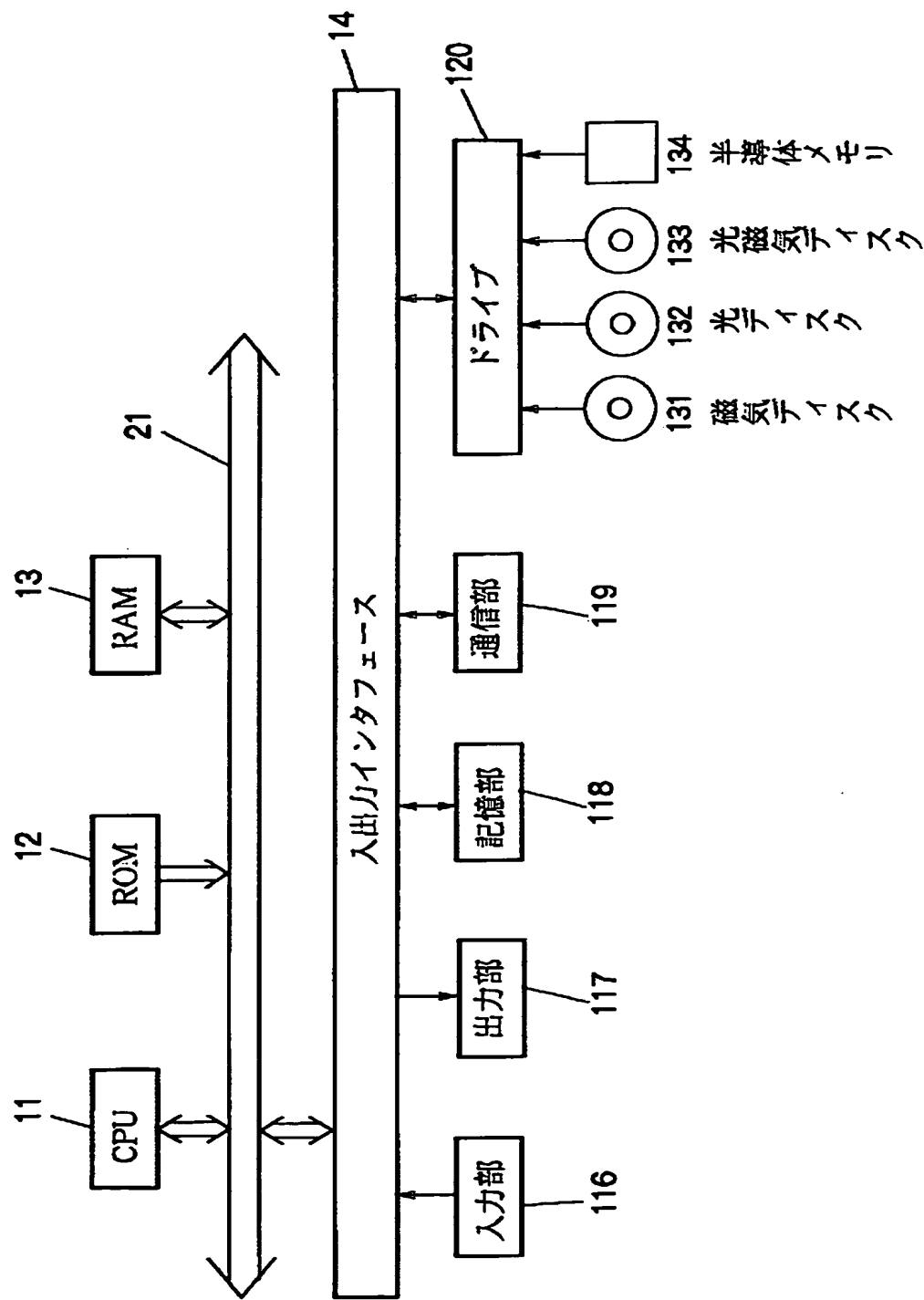
エンドフグ

スタートフグ

【図 3 0】



【図 3 1】



パーソナルコンピュータ 4

This Page Blank (uspto)

【書類名】 要約書

【要約】

【課題】 画像と、その画像が撮像された場所とを関連付け、編集などの処理を簡略化する。

【解決手段】 GPS装置 1 は、所定周期で、位置情報および時刻情報を衛星からの信号により取得し、記憶する。デジタルカメラ 2 は、画像データを記憶する際、その画像が撮像された時刻を共に記憶する。パーソナルコンピュータ 4 は、GPS装置 1 から位置情報と時刻情報を、デジタルカメラ 2 から画像データを、それぞれ供給される。パーソナルコンピュータ 4 は、デジタルカメラ 2 から供給された画像データに含まれる撮像時刻と、GPS装置 1 から供給された時刻情報とを比較し、一致するまたは最も近い時刻の位置情報を、その画像データと関連付けさせる。

【選択図】 図 1

出 願 人 履 歴 情 報

識別番号 [000002185]

1. 変更年月日	1990年 8月30日
[変更理由]	新規登録
住 所	東京都品川区北品川6丁目7番35号
氏 名	ソニー株式会社